

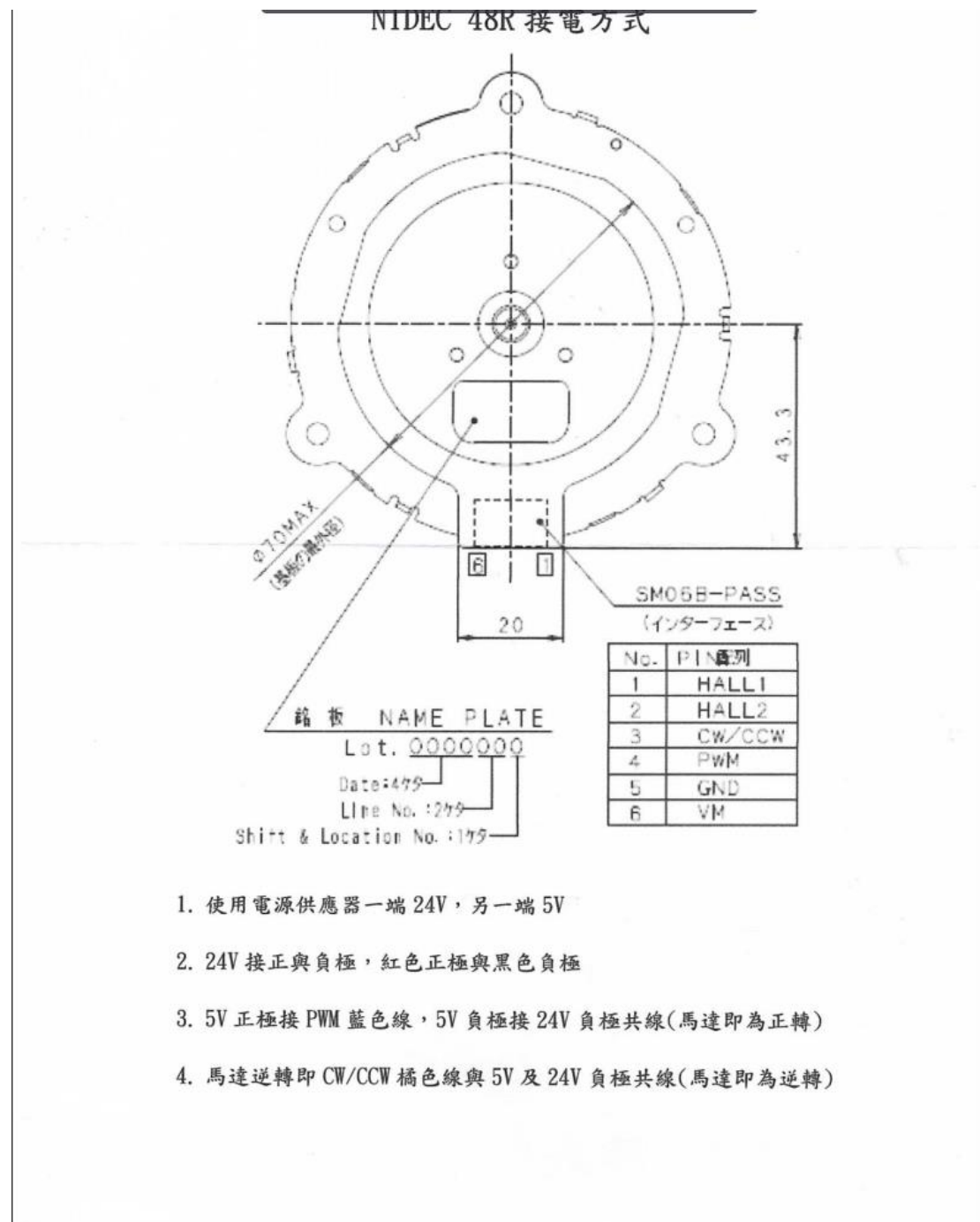
UROP:王裕誠(walker)

製作日期:112 年 8 月 21 號

如有任何問題請聯絡: walker3354827@gmail.com

因為 CAN 裝置原先設計是有限流電阻，為了防止電壓測量有誤，**請移除” R4” 電阻**，相關規格圖請參照 cityscope-can-module.pdf

同時因 STM32 最高設計電壓只有 3.3V，所以影體會先將 steering 測量到的電壓進行分壓(1:1)並在韌體的部分乘回原始數值



48R220M130 NS Characteristics 同 48R415P010



Rated output power	64[W]@DC24[V]
Max continuous torque	200[mNm]
Max continuous speed	3000[r/min]
Max continuous current	3.7[A]
No load speed	4100[r/min]
No load current	0.6[A]
Max torque	210[mNm]
Max current	4.0[A]
Encoder	--
Terminal resistance	0.37[Ω]
Bearing	Rolling Bearing
Pole Slot	16P12S
Drive circuit	Square wave
Motor weight	300[g]
Sensor	3 Hall IC

Performance Curve

