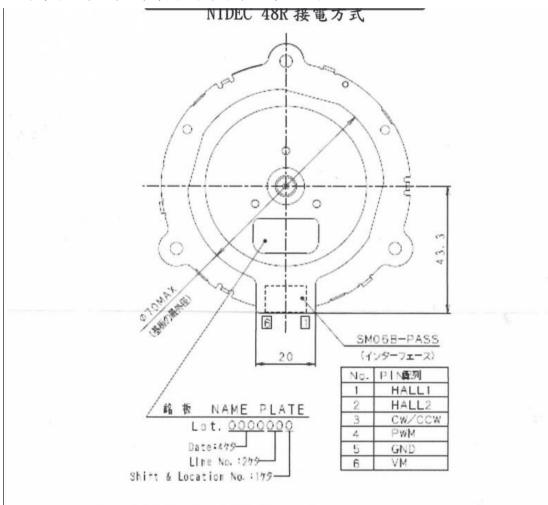
UROP: 王裕誠(walker)

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



- 1. 使用電源供應器一端 24V,另一端 5V
- 2. 24V接正與負極,紅色正極與黑色負極
- 3. 5V 正極接 PWM 藍色線, 5V 負極接 24V 負極共線(馬達即為正轉)
- 4. 馬達逆轉即 CW/CCW 橘色線與 5V 及 24V 負極共線(馬達即為逆轉)

## 48R220M130 NS Characteristics ₱ 48R415P010



- New York Control of the Control of	64514130000045143
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	<u> </u>
Terminal resistance	0.37[Ω]
Bearing	Rolling Bearing
Pole Slot	16P12S
Drive circuit	Square wave
Motor weight	300[g]
Sensor	3 Hall IC

