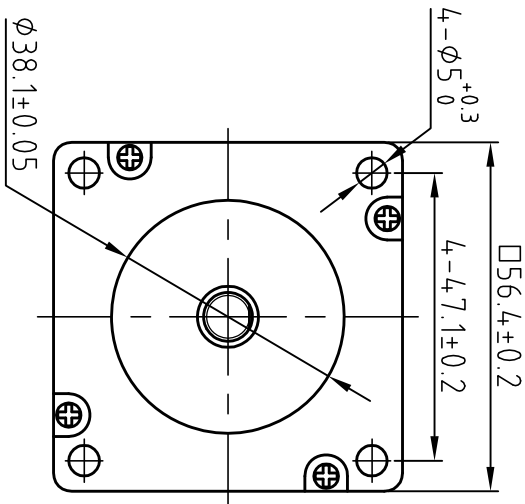
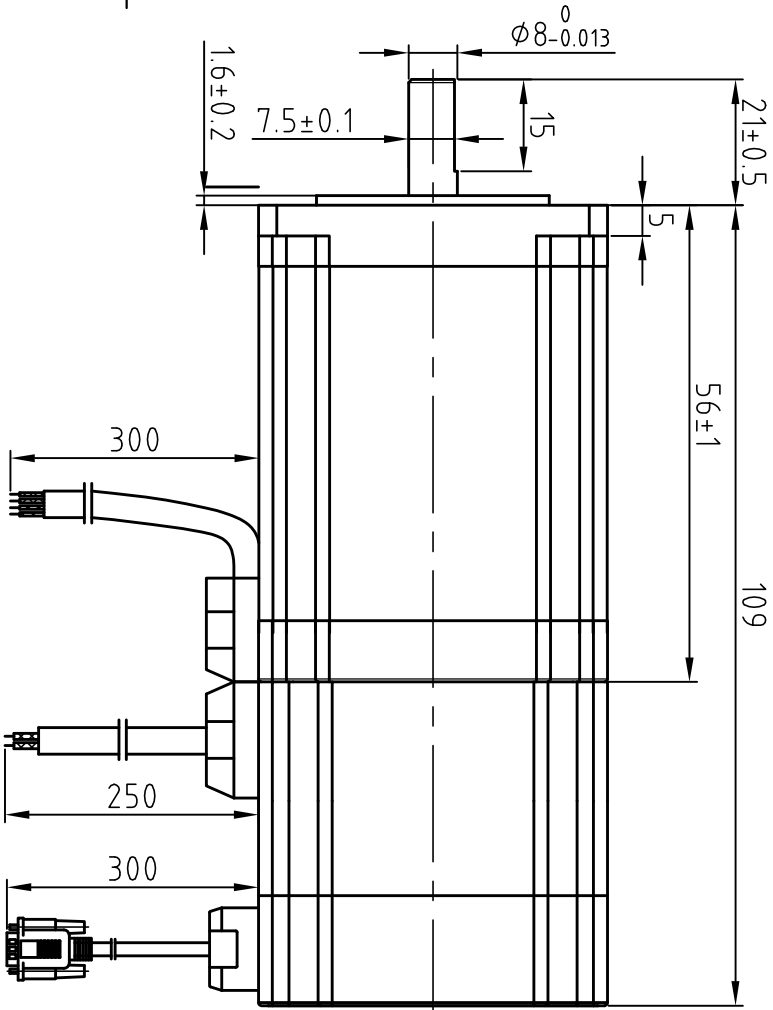
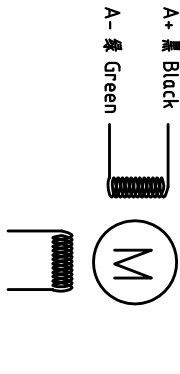


版本 Rev	日期 Date	变更文件号 ECH NO.	变更内容 Revisions	设计 By
V1.0	17.7.7		带抱闸	王桂林

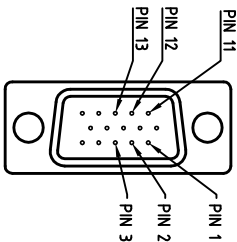
Dimension: (Unit: mm)



Motor Connections:



Encoder Signals



PIN	1	2	3	11	12	13
颜色	黑	红	白	黄	绿	蓝
定义	A+	VCC	GND	B+	B-	A-

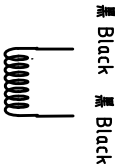
Common Rating

Step angle	1.8°
Position accuracy	18±0.09°
Dielectric strength	500VAC 1min
Insulation resistance	100MΩhm(500VDC)
Insulation class	B
Temp rise(Max)	80K
Radial play	Max:0.02mm(Load 4.50g)
Axial play	Max:0.08mm(Load 900g)

Motor Specification:

Current/phase	4.2 A
Voltage	168V
DC Resistance/phase ±10%	0.4 Ω
Inductance/phase ±20%	1.2 mH
Holding torque	1.1 N·M
Inertia	0.6 kg·cm ²
Weight	165 kg
Encoder Resolution	1000 cpr

Brake Connctions



Brake Specification:

Voltage	24Vdc
Friction torque	1N·M

设计 Designed	王洪松	日期 Date	2017.7.7	材料 Material	塑料
审核 Checked	秦军		2017.7.7	第一角画法 First Angle projection	
批准 Approved	田天胜		2017.7.7	重量 Weight	
				比例 Scale	
				修改记录 Change Mark	
图号 Part No.		共 1 页 第 1 页	Sheet 1 of 1	图例 DMG. NO.	深圳市雷赛智能控制股份有限公司 SHENZHEN LEADSHINE TECHNOLOGY CO., LTD. 带抱闸混合伺服电机 57HSM14-BZ-E1