iWMC集成式伺服轮模组 Kinco步科 Kinco步科

■ 端子定义



PIN	信号	PIN	信号
1	24V	10	GND
2	LOCK+	11	LOCK-
3	CANH	12	CANL
4	CANH	13	CANL
5	485A	14	485B
6	485A	15	485B
7	OUT1+	16	СОМО
8	COMI	17	DI1
9	空	18	DI2

iWMC集成式伺服轮控制接线图

89日10日 | 10日 | 1

强制解抱闸推荐电路接线图



注:切断伺服轮逻辑电及动力电后使用

电源端口



引脚编号	引脚名称	引脚功能
3	DC-	驱动器动力电源输入端,必须接入。
1	DC+	输入电压:24~60VDC

制动电阻端口



引脚编号	引脚名称	引脚功能
1	RB+	外接制动电阻输入端
)	DD.	

Kinco 上海步科自动化股份有限公司

[上海]:上海市浦东新区张江高科技园区秋月路26号3幢 (201210) 电话:021-6879 8588 传真:021-6879 7688 [深圳]:深圳市南山区高新科技园北区朗山一路6号1栋 (518057) 电话:0755-2658 5555 传真:0755-2661 6372 技术支持热线: **400 700 5281** Email: sales@kinco.cn www.kinco.cn



步科股份 688160

iWMC集成式伺服轮模组





- ☑ 驱动器双电源设计
- ☑ 标准Canopen通讯协议
- ☑ 支持外部强制解抱闸
- ☑ 减速机低背隙,精度高

■ 优势

高度集成化:驱动器、电机、减速机、轮子四大主要部件高度集成化,结构紧凑,有利于车体小型化;

安装精度高:支架式安装,安装方式简单,方便,安装精度高,提高行走控制精度;

可靠性高:集成化模组,外部只有电源与通信线缆,抗干扰性好,提高整车系统稳定性、可靠性;

兼容设计,无缝切换:伺服轮产品的使用方式与步科标准品无差异,无缝切换;

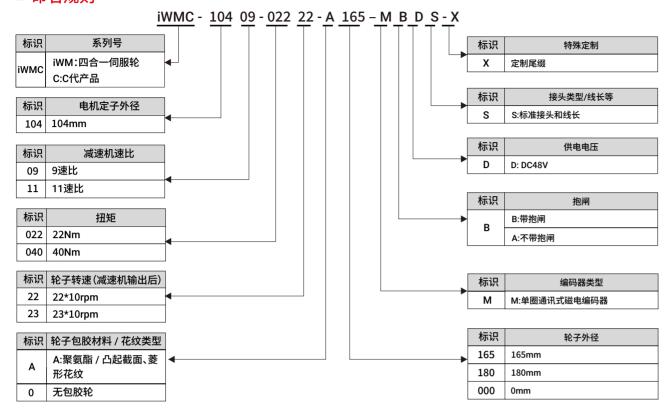
维护性好:集成化产品单一供应商,有利于后期产品维护,降低供应链、售后成本。

■ 应用场景

600公斤以下负载移动机器人行走专用动力伺服轮模组 1吨以下负载移动机器人行走专用动力伺服轮模组

iWMC集成式伺服轮模组

■ 命名规则

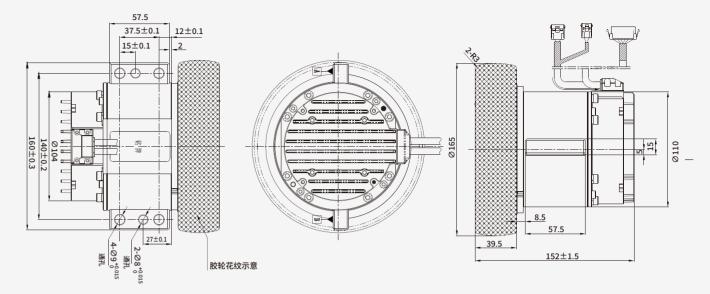


■ 参数规格

iWMC系列集	成式伺服轮	iWMC10409-02222-A165-M■DS	iWMC10411-04023-A180-M■DS	
电源	动力电源	24VDC~60VDC		
	逻辑电源	24VDC		
额定线速度(m/s)		1.9	2.14	
额定转矩Tn(Nm)		21	40	
峰值转矩Tn(Nm)		60	99	
轮胎直径(mm)		165	180	
轮胎宽度(mm)		39.5	50	
轮胎材质		聚氨酯 (可选)		
轮胎硬度等级		85A	90A	
能耗制动		需要外接制动电阻(根据运行情况而定,主要应用在急速起停的场合)		
能耗制动电压吸收点		DC63V ± 2V(默认值,可设置)		
过压报警电压		$DC68V \pm 2V$		
欠压报警电压	<u>E</u>	DC18V ± 2V		
输入规格		2路数字量输入,共COMI端,高电平:12.5-30VDC,低电平:0-5VDC,最大频率:1KHz,输入阻抗:5KΩ。		
输出规格		1路数字量输出共COMO端I最大输出电流:100mA		
抱闸		内置抱闸及控制电路		
强制解抱闸接口		1路强制解抱闸接口,仅限伺服轮无电源输入时使用。		
RS485调试口		最大支持115.2Kbps波特率		
CAN BUS		最大支持1Mbps波特率,可使用CANopen协议与控制器通讯		
电源	最大连续输出电流(rms)	16A	26A	
七//示	峰值电流(PEAK)	100Ap(<2s)	100Ap(<2s)	
	电机额定转速nN(rpm)	2000	2500	
电机	电机额定转矩Tn(Nm)	2.4	4	
	抱闸保持扭矩T(Nm)	4		
噪音		<65dB		
冷却方式		自然冷却,车体辅助散热		
	工作温度	0~40°C		
	保存温度	-20°C~60°C		
使用	湿度(不结露)	90%RH以下		
环境	防护等级	IP54		
	高度	额定工作海拔1000m以下,工作海拔在1000米以上时,每上升100米,需降额1.5%使用,最大工作高度海拔2000米		
	大气压力	86kpa~106kpa		

iWMC集成式伺服轮模组

■ iWMC10409-02222-A165-M■DS



■ iWMC10411-04023-A180-M■DS

