

RJM

机器人关节

精准

灵活

易用

有力



精准 双绝对值编码器，高精度全闭环控制

- 电机端 20bit / 输出端 19bit 绝对值编码器
- 重复定位精度高达 0.001°
- 全闭环控制，消除磨损误差

灵活 灵活开放，支持组装多种形态

- 支持 EtherCAT 协议
- 开放的位置环、速度环、电流环数据，支持控制参数实时调节
- 支持组装多种形态：协作机器人、2~7 轴组合应用

易用 快速安装、方便接线、轻松调试

- 高度一体化，小巧精致，可实现快速拆卸安装
- 关节中空走线，结构紧凑，便于串联连接
- 高级一键式调谐、双域调谐等功能，大幅提升调试效率

有力 中空无框力矩电机，动力更强劲

- 高转速（41Rev/min）、大扭矩（411Nm）
- 转矩波动小、动态响应快
- 一体式电磁抱闸解决方案，安全可靠



通用规格

EtherCAT 通信	最小通讯周期	250μs
	应用行规	IEC61800-7 Profile type1 (CiA402), CoE(CANopen over EtherCAT)
	通讯对象	PDO(Process Data Object), SDO(Service Data Object)
	同步类型	SYNC0 事件同步, Free Run (仅支持 PP 操作模式)
	操作模式	规划位置模式 (PP), 原点复位模式 (HM), 周期同步位置模式 (CSP), 周期同步速度模式 (CSV), 周期同步转矩模式 (CST)
调试接口		RS485
制动方式		电磁摩擦式
使用 环境	运行环境温度	0℃~45℃不降额, 45℃~55℃降额
	运行相对湿度	10%~95%RH (无冷凝)
	存储环境温度	-40~70℃
	存储环境湿度	10%~95%RH (无冷凝)
	防护等级	IP54

产品规格

规格 \ 型号		RJM-14-100-A000	RJM-17-100-A000	RJM-20-100-A000	RJM-25-100-A000	RJM-32-100-A000
输入	电源电压	48 Vdc (±10%)				
	最大输入电流	3.5 A	6.0 A	9.0 A	16.5 A	30.0 A
	连续输入电流	1.6 A	4.5 A	5.5 A	11.5 A	20.0 A
输出	额定转速	35Rev/min	27Rev/min	26Rev/min	26Rev/min	16Rev/min
	最高转速	41Rev/min	32Rev/min	30Rev/min	30Rev/min	27Rev/min
	平均负载转矩	13.5Nm	48.5Nm	61Nm	133Nm	267Nm
	启停峰值转矩	29Nm	66Nm	102Nm	194Nm	411Nm
	最高转速下的输出转矩	13.5Nm	36.0Nm	61.0Nm	81.0Nm	180.0Nm
性能	最大转动角度	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
	输出端编码器分辨率	19bit	19bit	19bit	19bit	19bit
	电机端编码器分辨率	20bit	20bit	20bit	20bit	20bit
	精度	0.1°	0.1°	0.1°	0.1°	0.1°
	重复精度	0.001°	0.001°	0.001°	0.001°	0.001°
中孔直径		9mm	9mm	11mm	13mm	15mm
重量		1.7kg	2.4kg	2.9kg	4.7kg	8.2kg

 清能德创电气技术(北京)有限公司
TSINO-DYNATRON ELECTRICAL TECHNOLOGY (BEIJING) CO., LTD.

清能德创电气技术(北京)有限公司(北京总公司)

清能德创(上海)科技有限公司(上海子公司)

北方区

深圳办事处

济南办事处

成都办事处

北京市丰台区海鹰路6号院3号楼

上海市嘉定新城德富路1199号太湖世家环球大厦22层09-11室

北京市丰台区海鹰路6号院3号楼

广东省深圳市南山区塘岭路崇文花园4号金骐智谷大厦11层1108室

山东省济南市天桥区北关北路6号湖光山色家园4号楼2-203

四川省成都市郫都区蜀都万达广场14-2-1005号

TEL: +86 010 8368 2922

TEL: +86 021 6958 2344

TEL: +86 186 0002 3207

TEL: +86 176 8390 1476

TEL: +86 158 1097 5276

TEL: +86 138 0817 3870