

东茂智能 行星关节模组选型手册

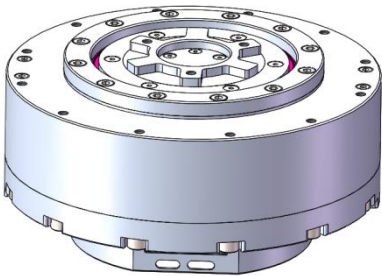


专注品质 追求极致

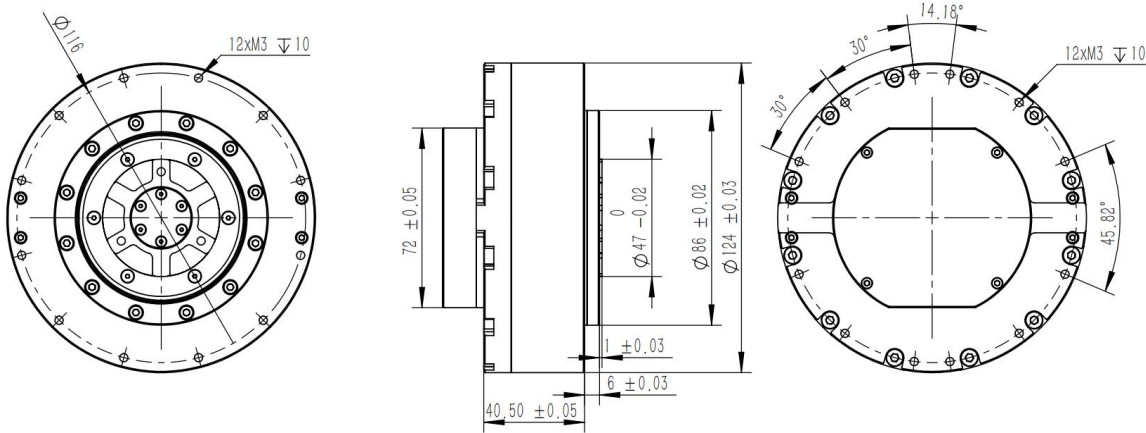
技术支持：18915587680

特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 81Nm/162Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护



性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		6/12
额定电压(Nominal Voltage)	V	48
额定电流(Nominal Current)	A	13/16.5
额定功率(Nominal Power)	W	503/634
额定转速(Nominal Speed)	rpm	178/121
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	27/50
峰值电流(Peak Current)	A	60/60
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	81/150
电机效率(efficiency)		80%
电机重量(Weight)	g	1350
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	10
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	124×61.1
通信方式		CAN
是否具有双编码器(Double Encoder)		是

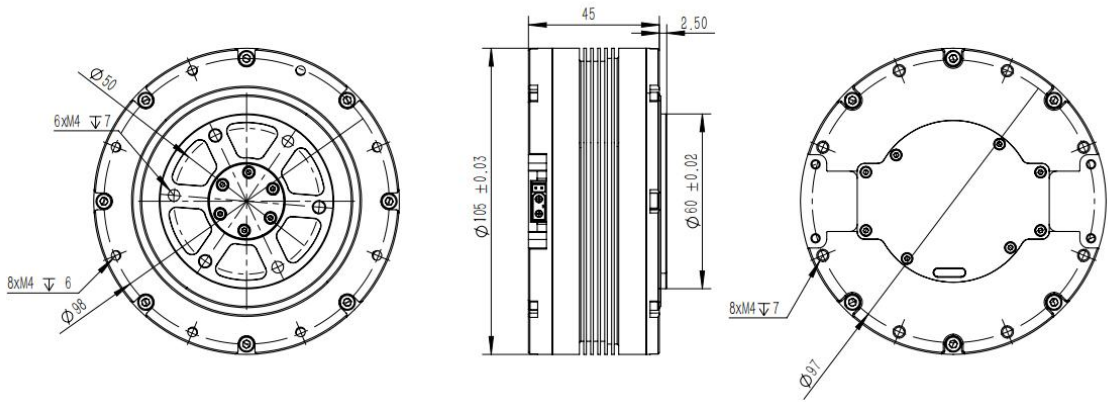


特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 90Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护



性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		18
额定电压(Nominal Voltage)	V	48
额定电流(Nominal Current)	A	12
额定功率(Nominal Power)	W	448
额定转速(Nominal Speed)	rpm	142
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	30
峰值电流(Peak Current)	A	30
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	90
电机效率(efficiency)		80%
电机重量(Weight)	g	830
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	10
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	105×47.5
通信方式		CAN
是否具有双编码器(Double Encoder)		是



扁平轻薄系列

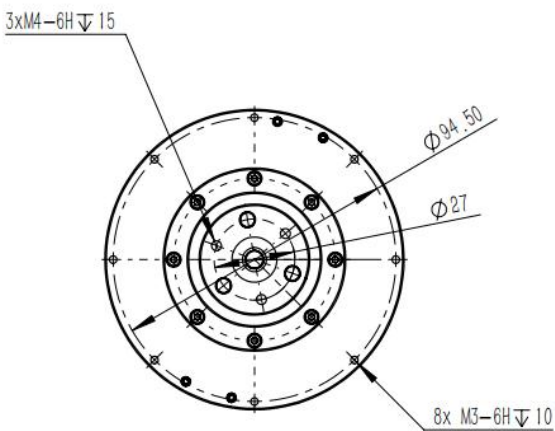
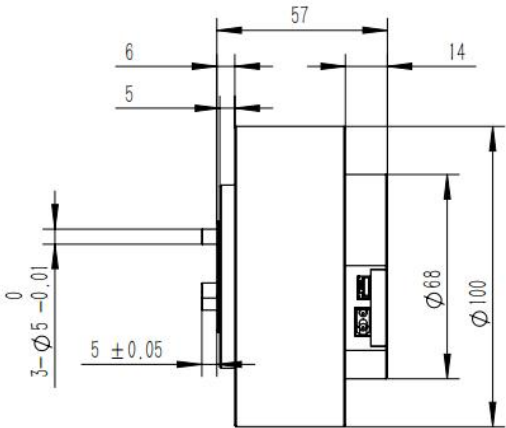
A8120-P1-6

特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 50Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护



性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		6
额定电压(Nominal Voltage)	V	24/48
额定电流(Nominal Current)	A	6.3/7.5
额定功率(Nominal Power)	W	100/270
额定转速(Nominal Speed)	rpm	73/172
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	13/15
峰值电流(Peak Current)	A	20/30
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	40/50
电机效率(efficiency)		80%
电机重量(Weight)	g	878
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	10
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	100×57
通信方式		CAN
是否具有双编码器(Double Encoder)		是



扁平轻薄系列

A8108-P1-6

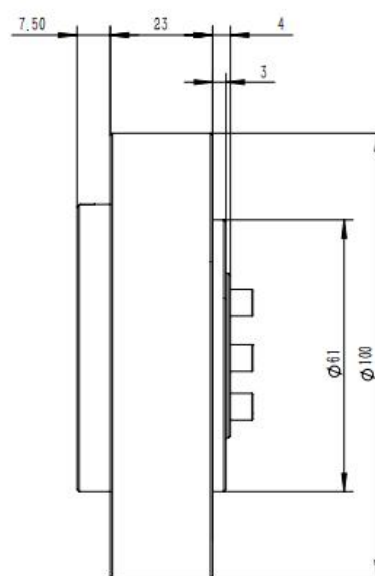
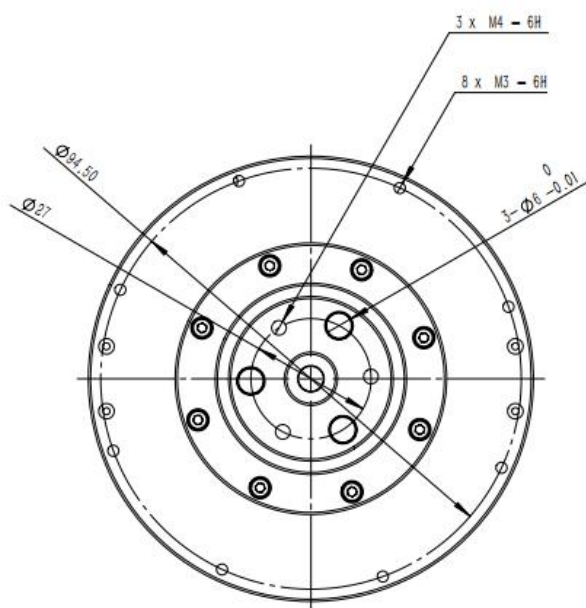
特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 18Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护



性能参数

减速比 (Reducer ratio)		6
额定电压(Nominal Voltage)	V	24
额定电流(Nominal Current)	A	6.4
额定功率(Nominal Power)	W	107
额定转速(Nominal Speed)	rpm	175
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	6
峰值电流(Peak Current)	A	15
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	18
电机效率(efficiency)		70%
电机重量(Weight)	g	520
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	8
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	100×34
通信方式		CAN



扁平轻薄系列

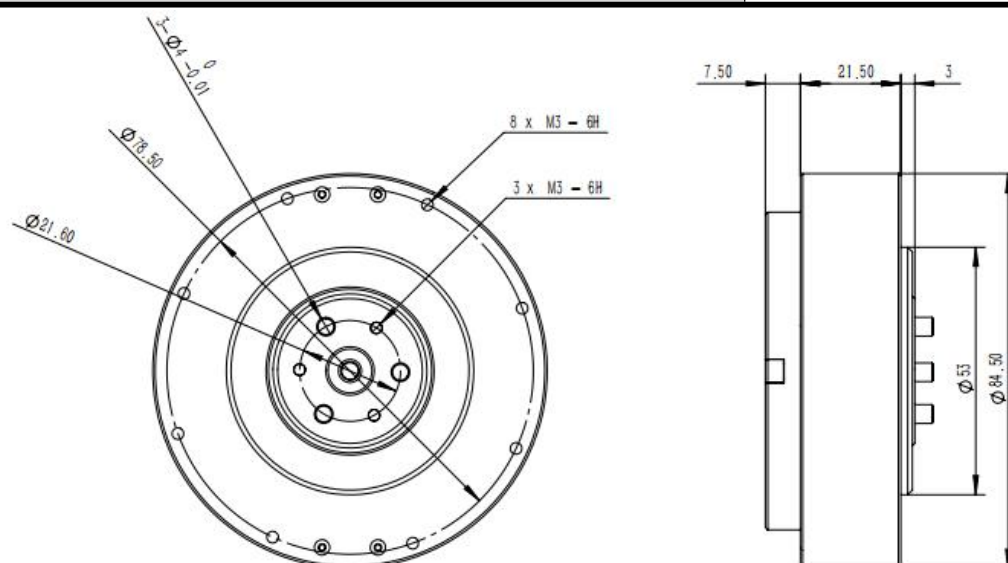
A6408-P1-6

特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 12Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护

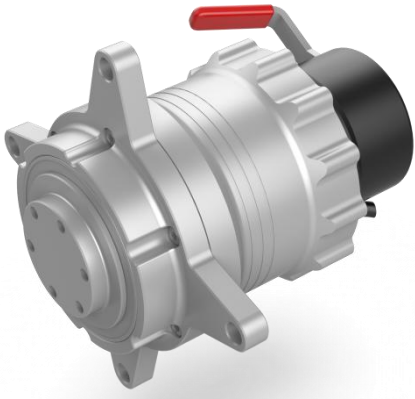


性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		6
额定电压(Nominal Voltage)	V	24
额定电流(Nominal Current)	A	6
额定功率(Nominal Power)	W	144
额定转速(Nominal Speed)	rpm	240
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	4
峰值电流(Peak Current)	A	18
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	12
电机效率(efficiency)		80%
电机重量(Weight)	g	360
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	8
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	84.5×32
通信方式		CAN

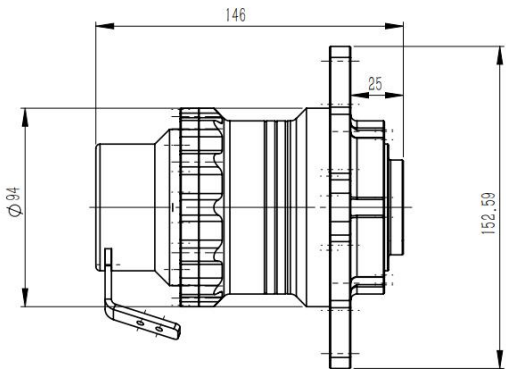
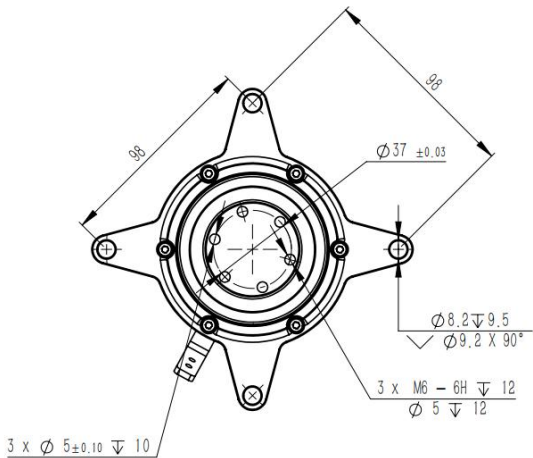


特点:

- 高精度行星减速器
- 峰值扭矩 60Nm
- 伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽，低速平稳
- 具有过温、过压、过载保护
- 可加电磁刹车



性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		16
额定电压(Nominal Voltage)	V	24/48
额定电流(Nominal Current)	A	18/20
额定功率(Nominal Power)	W	432/960
额定转速(Nominal Speed)	rpm	130/260
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	25/27
峰值电流(Peak Current)	A	40/42
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	60/62
电机效率(efficiency)		80%
电机重量(Weight)	g	2500
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	15
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	94×70
通信方式		CAN



串行行星系列

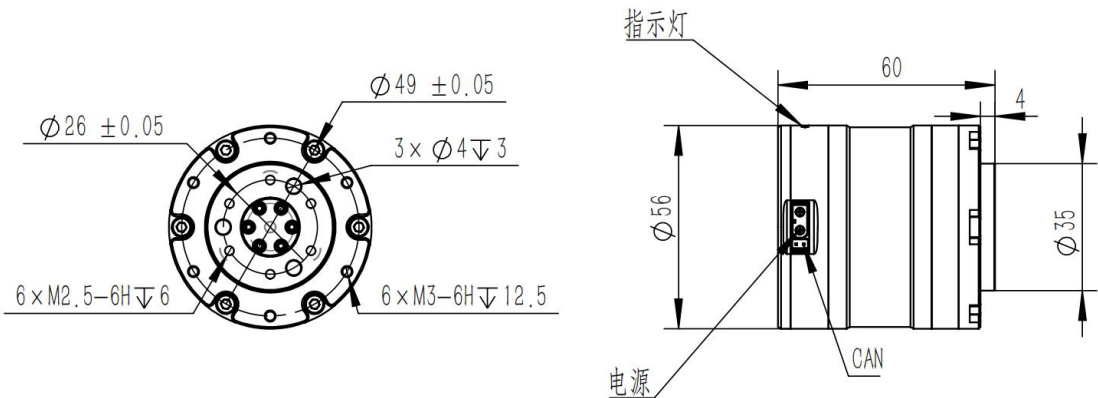
A4310-P2-36

特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 36Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护



性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		36
额定电压(Nominal Voltage)	V	24
额定电流(Nominal Current)	A	6.1
额定功率(Nominal Power)	W	146.4
额定转速(Nominal Speed)	rpm	78
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	12
峰值电流(Peak Current)	A	18
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	36
电机效率(efficiency)		70%
电机重量(Weight)	g	377
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	10
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	56×60
通信方式		CAN



串行行星系列

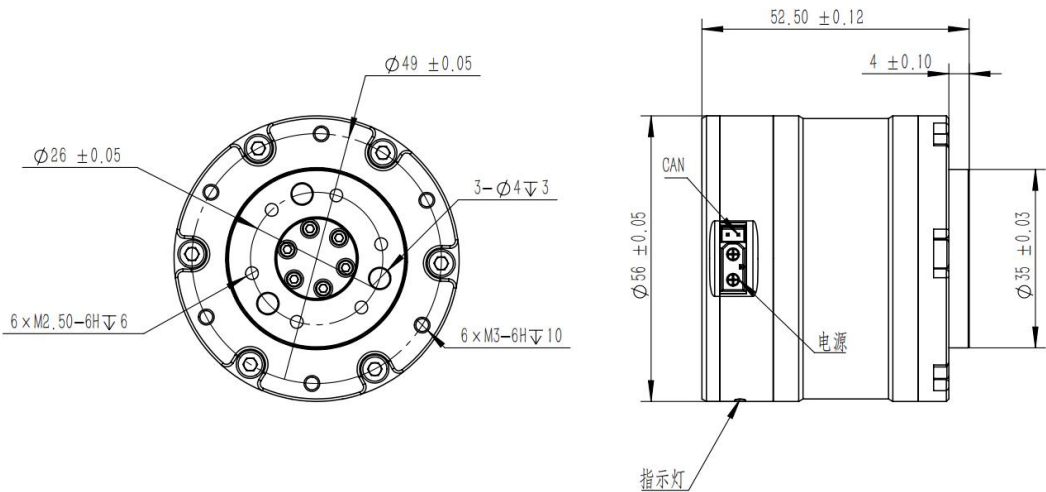
A4310-P1-6

特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 6Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护



性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		6
额定电压(Nominal Voltage)	V	24
额定电流(Nominal Current)	A	6.1
额定功率(Nominal Power)	W	146.4
额定转速(Nominal Speed)	rpm	468
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	2
峰值电流(Peak Current)	A	18
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	6
电机效率(efficiency)		70%
电机重量(Weight)	g	300
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	10
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	56×53
通信方式		CAN



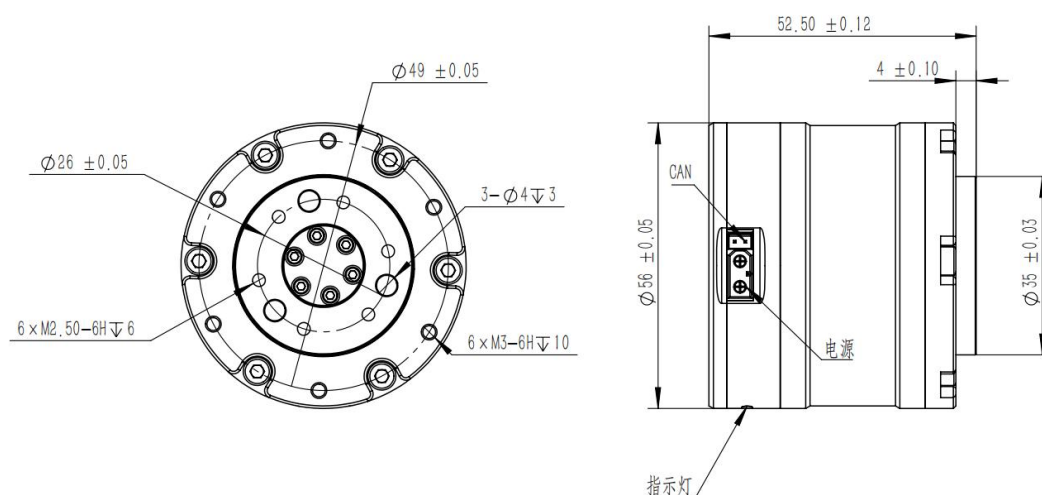
特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 7.5Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护



性能参数

减速比 (Reducer ratio)		7.5
额定电压(Nominal Voltage)	V	24
额定电流(Nominal Current)	A	6.1
额定功率(Nominal Power)	W	146.4
额定转速(Nominal Speed)	rpm	375
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	2.5
峰值电流(Peak Current)	A	18
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	7.5
电机效率(efficiency)		70%
电机重量(Weight)	g	300
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	10
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	56×53
通信方式		CAN



串行行星系列

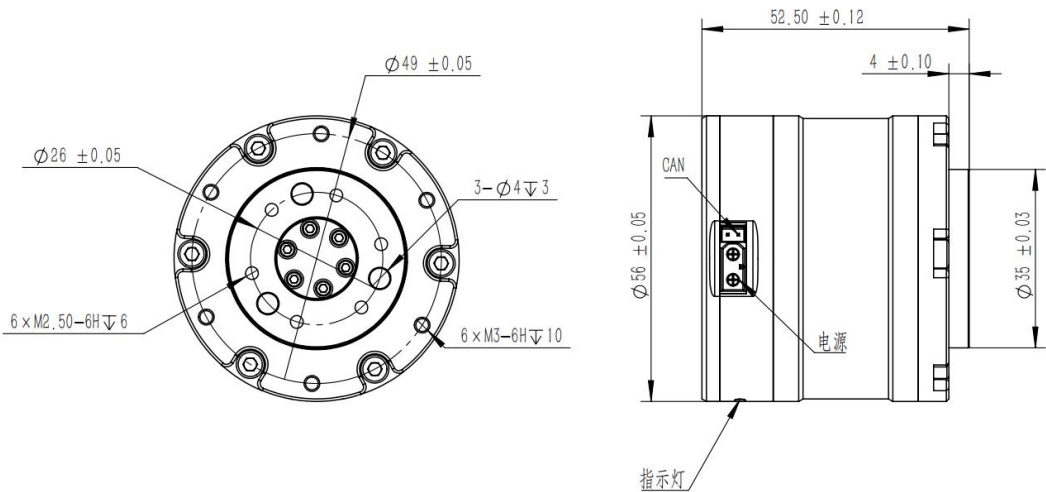
A4310-P1-9

特点:

- 双编码器，能反馈输出端位置
- 峰值扭矩 9Nm
- 力位混控模式、伺服位置模式、伺服速度模式、电流（力矩）控制模式、制动模式
- 伺服控制不需要频繁调参去适应负载
- 宽的速度控制带宽
- 具有过温、过压、过载保护



性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		9
额定电压(Nominal Voltage)	V	24
额定电流(Nominal Current)	A	6.1
额定功率(Nominal Power)	W	146.4
额定转速(Nominal Speed)	rpm	312
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	3
峰值电流(Peak Current)	A	18
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	9
电机效率(efficiency)		70%
电机重量(Weight)	g	300
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	10
电机尺寸（外径×厚度）(Motor Size)	mm	56×53
通信方式		CAN



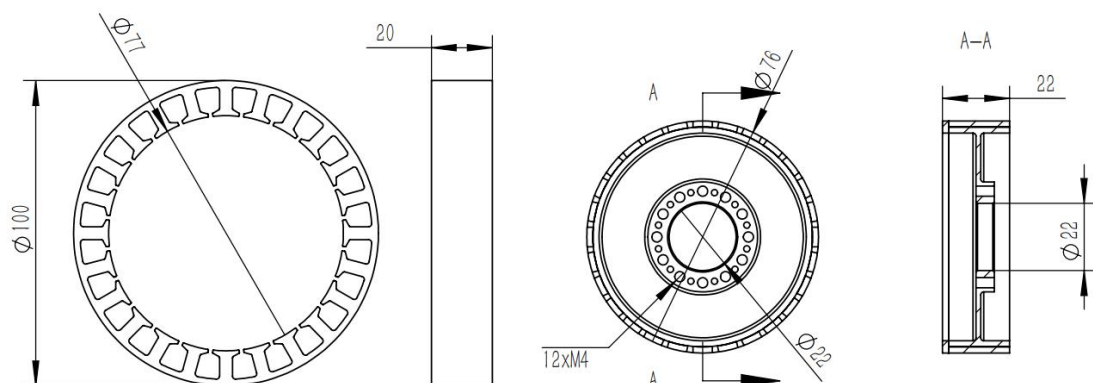
特点:

- 极低齿槽转矩
- 峰值扭矩 9Nm
- 峰值转速 2260rpm



性能参数

减速比 (Reducer ratio)		1
额定电压(Nominal Voltage)	V	48
额定电流(Nominal Current)	A	17
额定功率(Nominal Power)	W	822
额定转速(Nominal Speed)	rpm	2093
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	3
峰值电流(Peak Current)	A	60
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	9
电机效率(efficiency)		80%
电机重量(Weight)	g	436
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	0
电机尺寸 (外径×厚度) (Motor Size)	mm	100x20
通信方式		无

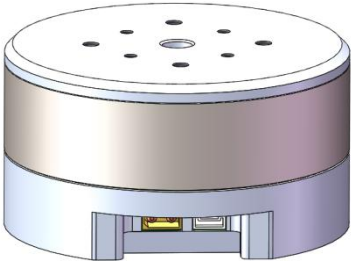


直驱电机系列

OR8120

特点:

- 峰值扭矩 9Nm
- 额定扭矩 3Nm
- 峰值转速 1050rpm



性能参数		
减速比 (Reducer ratio)		1
额定电压(Nominal Voltage)	V	24/48
额定电流(Nominal Current)	A	8.5A
额定功率(Nominal Power)	W	204/408
额定转速(Nominal Speed)	rpm	525/1050
额定扭矩(Nominal Torque)	Nm	3
峰值电流(Peak Current)	A	30
峰值扭矩(Peak Torque)	Nm	9
电机效率(efficiency)		80%
电机重量(Weight)	g	700
减速器背隙(Backlash)	Arcmin	0
电机尺寸 (外径×厚度) (Motor Size)	mm	88x47
通信方式		CAN

