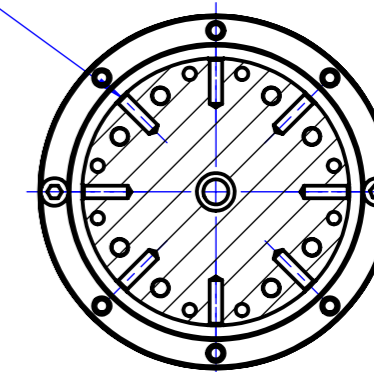
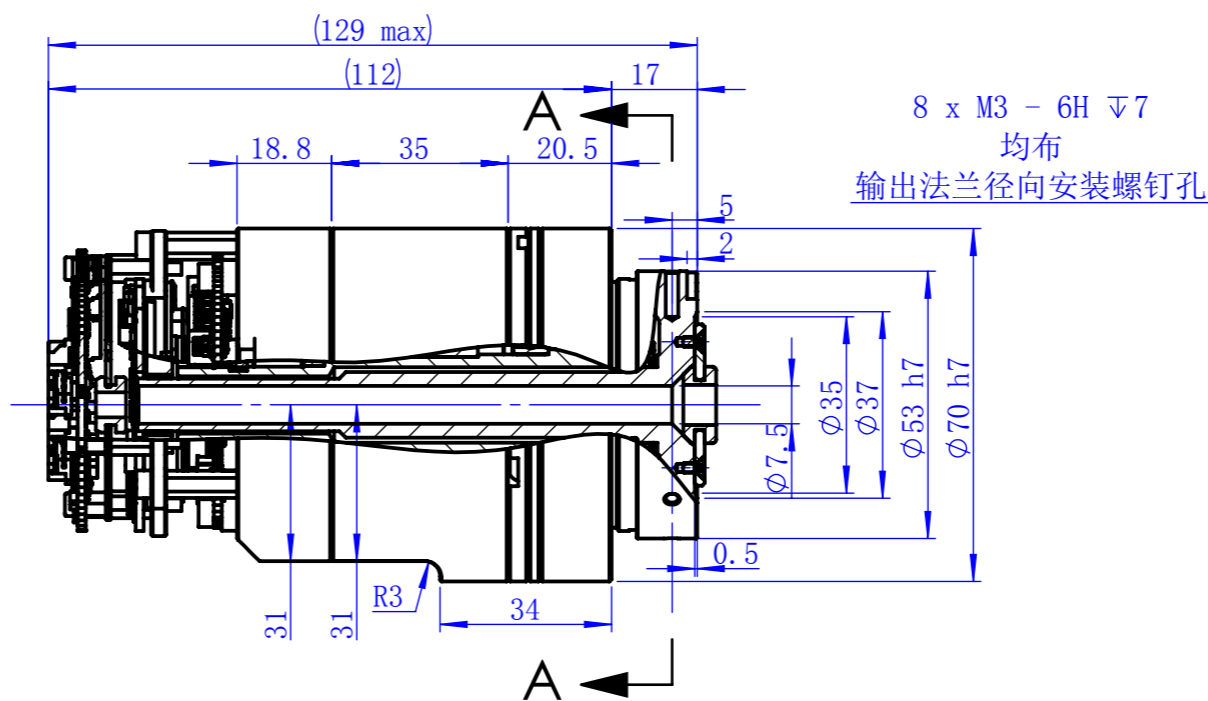
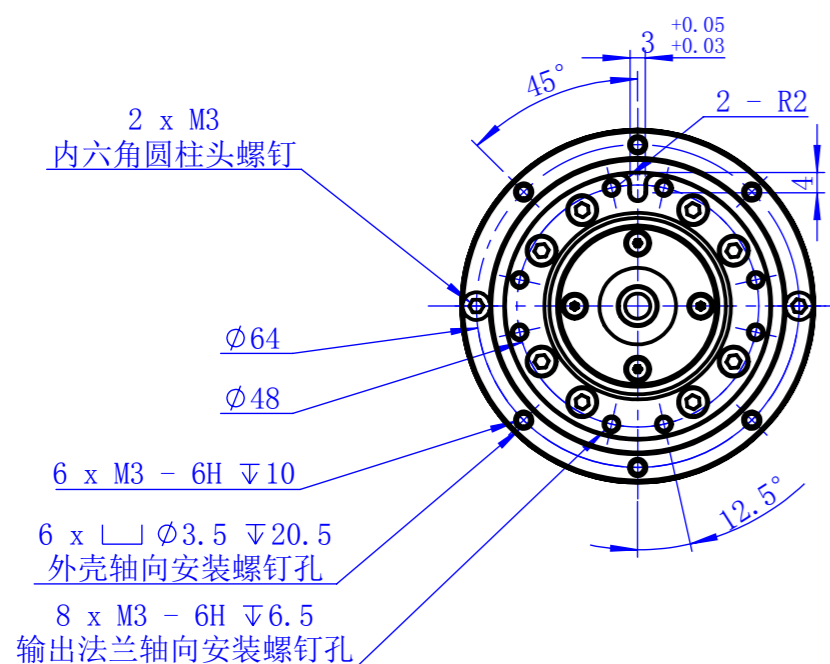
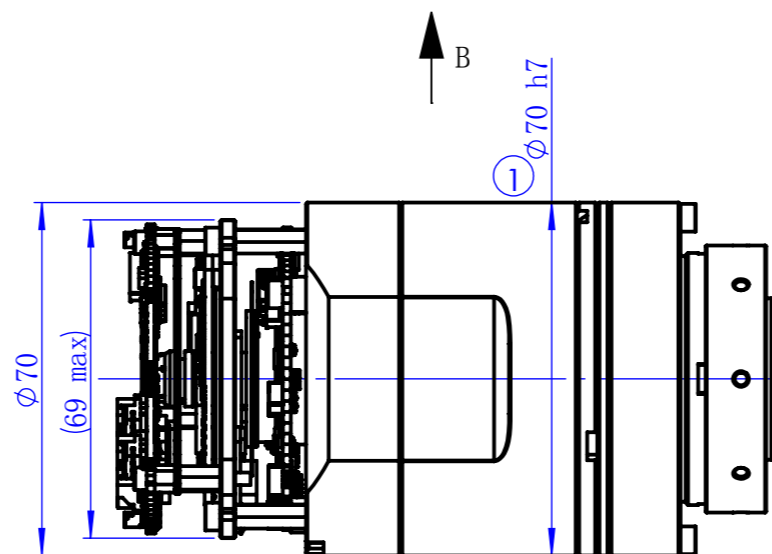


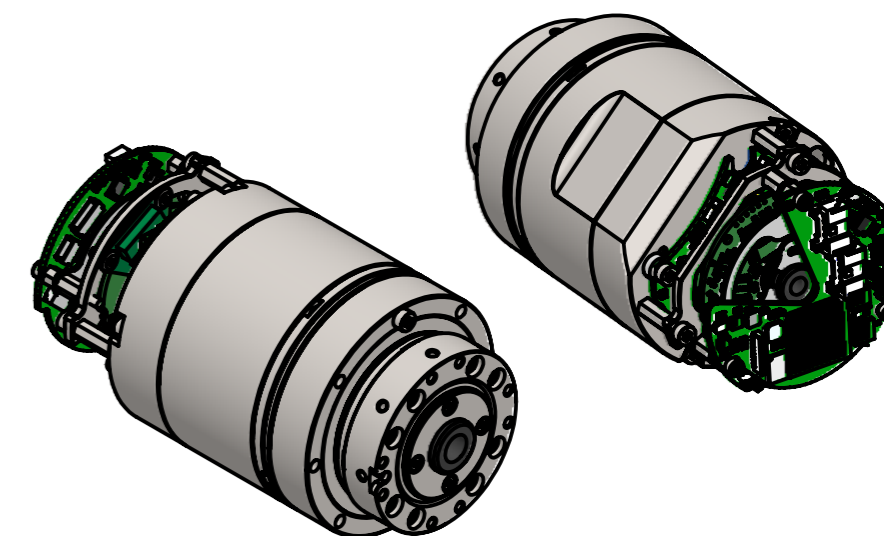
标记	处数	变更内容	签字	日期
1	1	修改公差	陈天华	2020/7/17



剖面 A-A  
比例 1 : 1.5



视图 B  
比例 1 : 1.5



机械参数	单位	数值
减速器速比	—	101
减速器背隙	arcsec	10
转动精度	arcmin	1
平均负载转矩	Nm	13.5
启停容许转矩	Nm	34
最大瞬时转矩	Nm	66
最大许用弯矩	Nm	41
最大瞬时弯矩	Nm	80
额定转速	rpm	29.7
最大转速	rpm	47.5
关节重量	kg	1.0
关节直径	mm	70
关节长度	mm	112

电机参数	单位	数值
极对数	—	6
额定功率	W	118
额定电压	VDC	48
额定电流	Arms	4.7
额定转速	rpm	3000
额定转矩	Nm	0.3
转矩常数	Nm/A	0.096
线反电动势	V <sub>rms</sub> /krpm	6.4
抱闸	—	24/12VDC电磁摩擦式
输出端反馈	—	17位单圈绝对值
电机反馈	—	UVW霍尔+20000P/R增量编码器
通讯接口	—	EtherCAT/CANopen

技术说明

1. 紧固螺钉需采用12.9级或以上螺钉并按标准拧紧;
2. 输出法兰可选用轴向或径向两种安装方式;
3. 可选: 输出前端盖可选用RJS II-14前端盖, 方便与RJS II-14模组直接装配;
4. 可选: 嵌入式单维力矩传感器前端盖可选;
5. 可选: 驱动器可与模组分开安装以最大缩短长度, 如有需要请联系我们;
6. 支持OEM客户定制。

未注公差				techservo		电话: 0755-26712201 传真: 0755-26712958	
普通公差		角度公差				图名:	
尺寸范围(单位: mm)	公差	夹角短边的长度范围(单位: mm)	公差	RJSIIZ-14关节组件型-RevB3		图号: 3241401-000000-002	
X≤6	±0.1	X≤10	±1°	签字	日期	第一角法 图幅 质量 比例	
6<X≤30	±0.2	10<X≤50	±30'	设计	陈天华 2020/07/06	A3 1:1.5	
30<X≤120	±0.3	50<X≤120	±20'	制图	陈天华 2020/08/10	共 1 张 第 1 张	
120<X≤400	±0.5	120<X≤400	±10'	审核			