

RJS 系列 关节模组 设计您自己的机器人

RJS 系列关节模组是泰科智能推出的一款基于模块化理念设计、轻巧、高精度的协作机器人关节；一体化集成的 RJS 不仅结构紧凑、安装简便、高性价比，节约您在协作机器人的设计、组装等多个环节投入的成本，同时我们不断的对产品进行升级、优化和定制化服务，提供更丰富的产品选择，方便您更加自由灵活的设计自己的机器人。

RJS 系列目前已推出

14/17/20/25/32/40 六款产品，超高的通用性和安全性，很好地适用于 3KG-20KG 的协作机器人，满足不同类型的机器人开发。



型 号: RJS 14
减 速 比: 101
最 大 转 速: 40RPM
适 用 机 器 人 配 置: 3KG/5KG



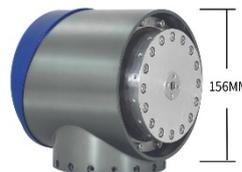
型 号: RJS 17
减 速 比: 101
最 大 转 速: 35RPM
适 用 机 器 人 配 置: 10KG/15KG/20KG



型 号: RJS 20
减 速 比: 101
最 大 转 速: 35RPM
适 用 机 器 人 配 置: 3KG



型 号: RJS 25
减 速 比: 101
最 大 转 速: 25RPM
适 用 机 器 人 配 置: 5KG/10KG/15KG



型 号: RJS 32
减 速 比: 161
最 大 转 速: 25RPM
适 用 机 器 人 配 置: 10KG/15KG/20KG

型 号: RJS 40
减 速 比: 161
最 大 转 速: 15RPM
适 用 机 器 人 配 置: 20KG



主要特点

● 轻巧

中空超薄设计

关节自重更轻

最小关节仅 1.75KG

● 精准

双编码器

全闭环控制

重复定位精度 0.001°

● 高速

额定转速最高 40RPM

最大旋转速度 240° /S

加速度 10RPS/S

● 安全

驱动器过流、过温

过压欠压、短路

超速、位置超差等

安全保护设计



● 灵活配置

14/17/20/25/32/40

多种型号可选

3KG/5KG/10KG/20KG

自由组合

● 友善

EtherCAT

CANopen

可选

● 大力矩

连续输出扭矩

10-450N. M

● 方便

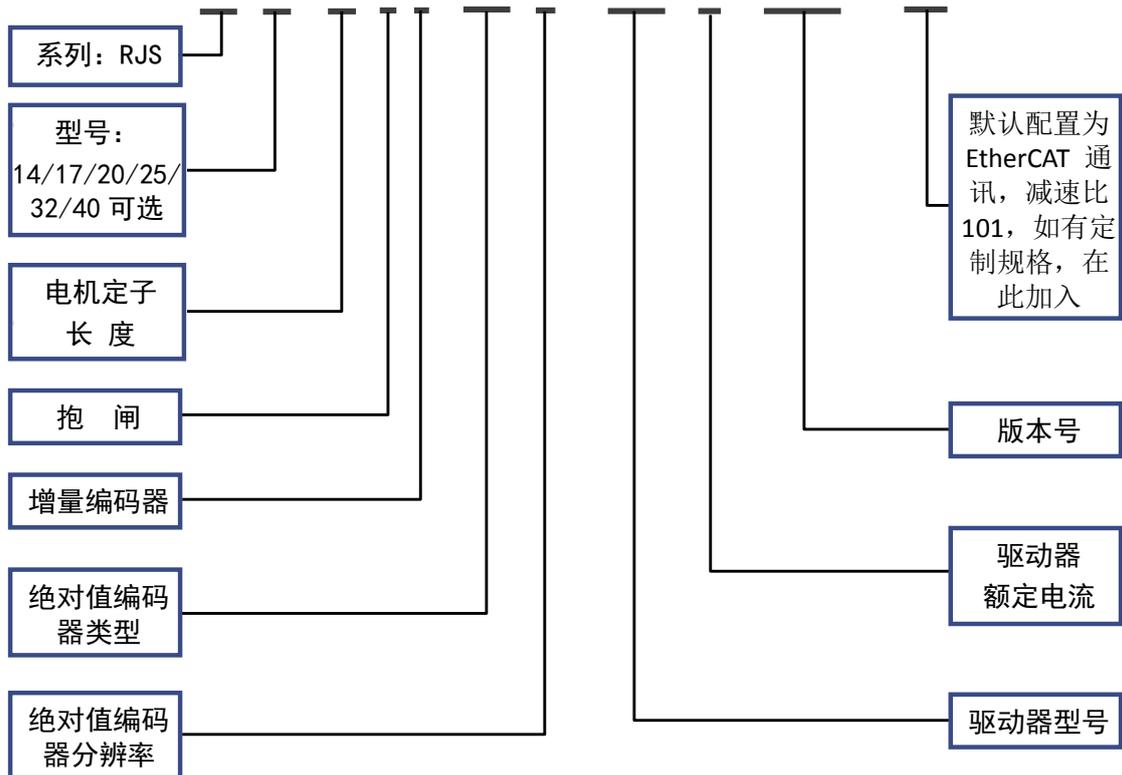
常规 48VDC 供电

24-60VDC 可选

可使用动力电池供电

RJS 型号说明

RJS 25 -31 B E -YSA 17 -RDM 15 -RevC1 – XX



RJS 产品规格

型号 Type	RJS14 14 series	RJS17 17 series	RJS20 20 series	RJS25 25 series	RJS32 32 series	RJS40 40 series
重量 Weight	1.75 kg	2.37 kg	2.92 kg	4.96 kg	8.6 kg	15 kg
直径 Diameter	90 mm	90 mm	100 mm	119 mm	156 mm	184 mm
长度 Length	130 mm	144 mm	144 mm	160 mm	175 mm	221.1 mm
高度 Height	104 mm	104 mm	114 mm	135 mm	172 mm	207 mm
许用负载转矩 Allowable torque	28 Nm	54 Nm	82 Nm	157 Nm	333 Nm	279 Nm
平均负载转矩 Average torque	13.5 Nm	39 Nm	49 Nm	108 Nm	216 Nm	450 Nm
最大瞬时转矩 Peak torque	54 Nm	86 Nm	147 Nm	284 Nm	647 Nm	1000 Nm
额定转速 Rated speed	30 rpm	30 rpm	30 rpm	20 rpm	20 rpm	12.5 rpm
最大转速 Maximum speed	40 rpm	32 rpm	32 rpm	25 rpm	25 rpm	15 rpm
旋转角度 Rotation angle	± 360°					
重复精度 Repeatability	0.001°					
IP 等级 IP classification	IP54					
工作环境温度 Working temperature	0-50°					
工作环境湿度 Working humidity	90%相对湿度（非冷凝）					
供电电压 Supply voltage	DC 48V（± 10%）					
通讯方式 Communication	EtherCAT/CANopen					

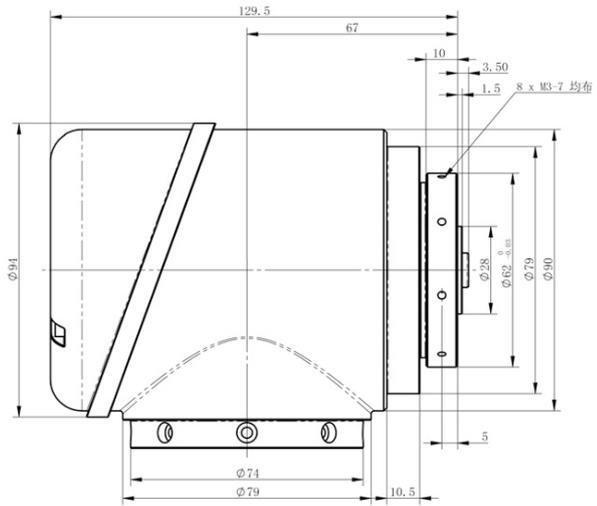
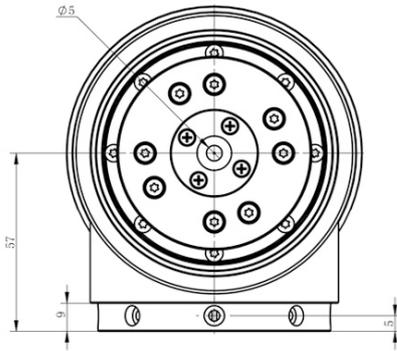
机器人配置



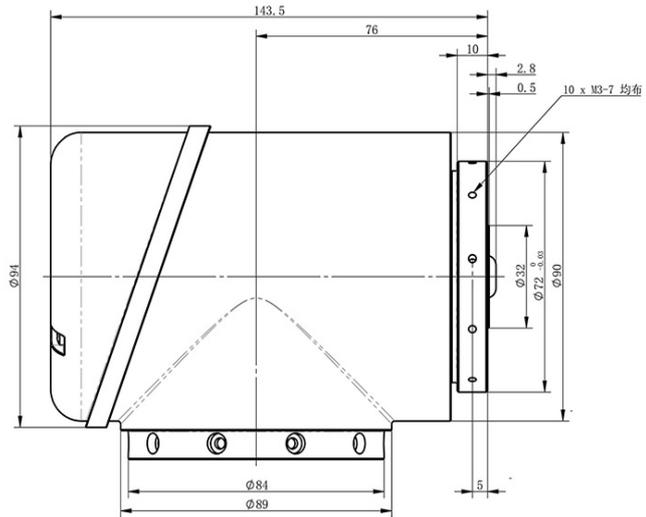
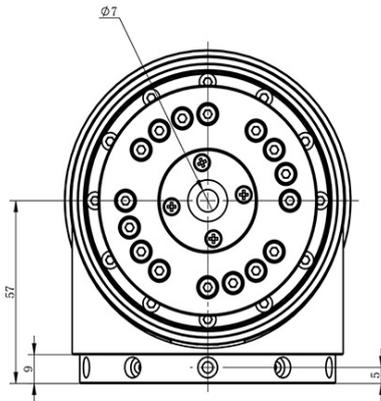
机器人 额定负载	基座 (关节1)	肩部 (关节2)	肘部 (关节3)	腕部1 (关节4)	腕部2 (关节5)	腕部3 (关节6)
3KG	RJS20	RJS20	RJS20	RJS14	RJS14	RJS14
5KG	RJS25	RJS25	RJS25	RJS14	RJS14	RJS14
10KG	RJS32	RJS32	RJS25	RJS17	RJS17	RJS17
15KG	RJS32	RJS32	RJS25	RJS17	RJS17	RJS17
20KG	RJS40	RJS40	RJS32	RJS17	RJS17	RJS17

RJS 安装尺寸

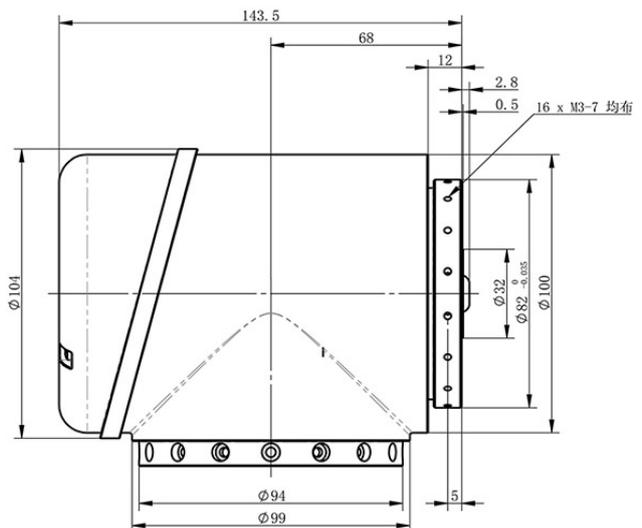
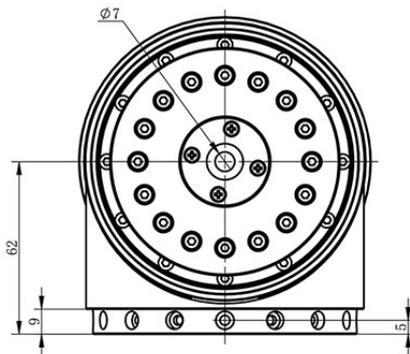
RJS14



RJS17

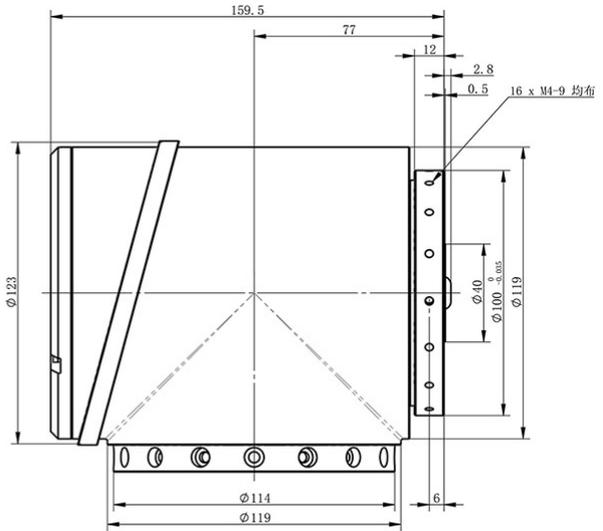
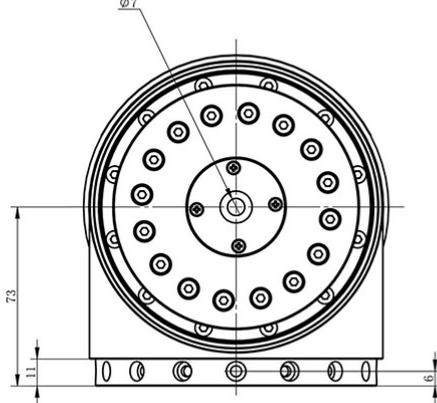


RJS20

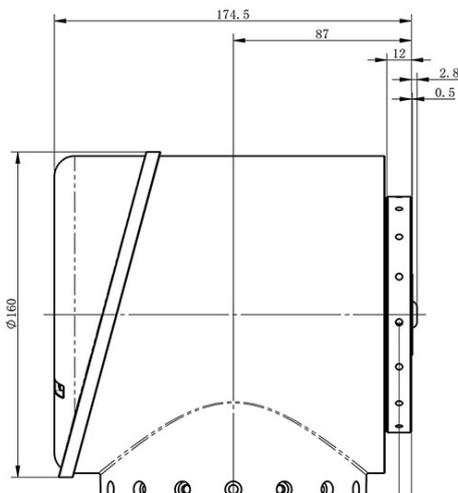
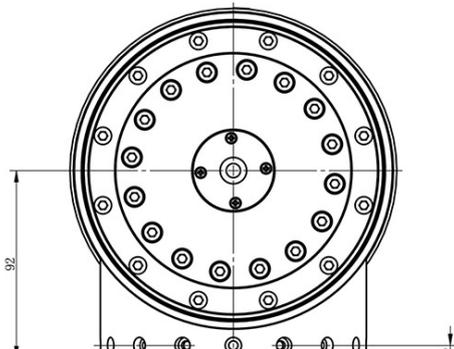


RJS 安装尺寸

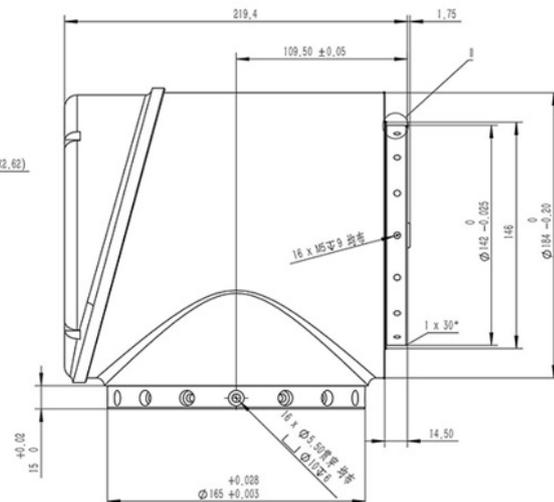
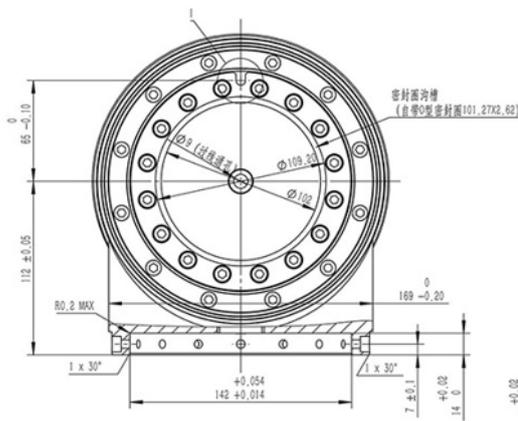
RJS25

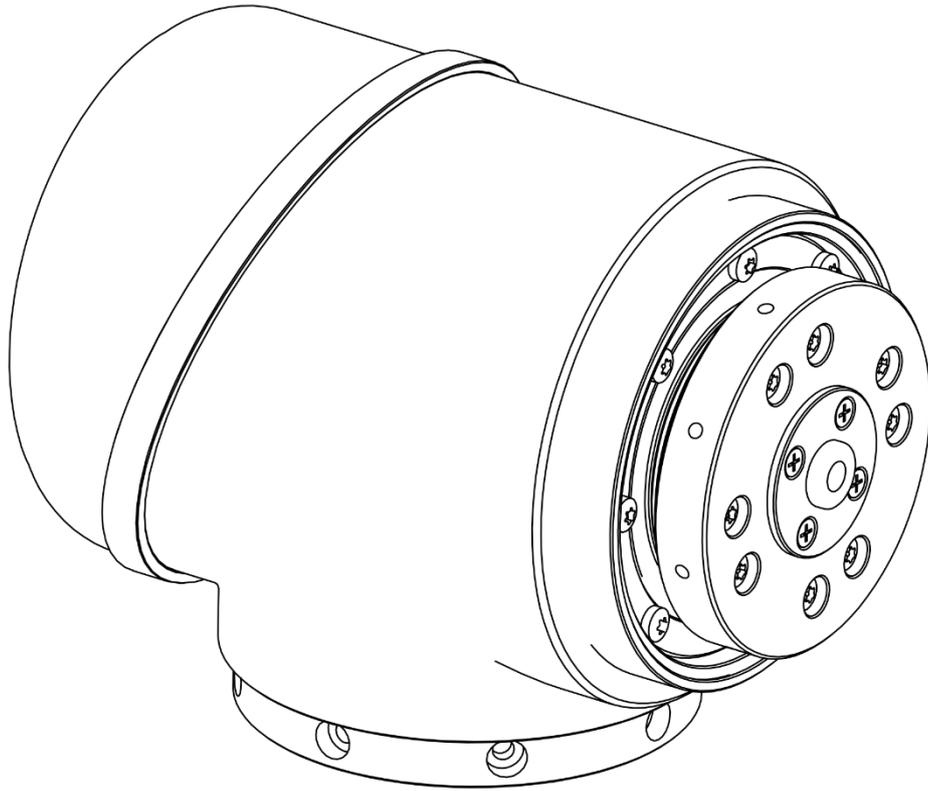


RJS32



RJS40





深圳市泰科智能伺服技术有限公司

Techservo (Shenzhen) Co., Ltd

地 址：深圳市南山区松白路1026号南岗第二工业区12栋5楼

电 话：0755-26712201 0755-26712221

传 真：+86-755-26712958

邮 箱：info@techservo.com

邮 编：518000

网 址：<http://www.techsoft-robots.com/>

