

VAXOR

16mm微型关节模组 规格参数



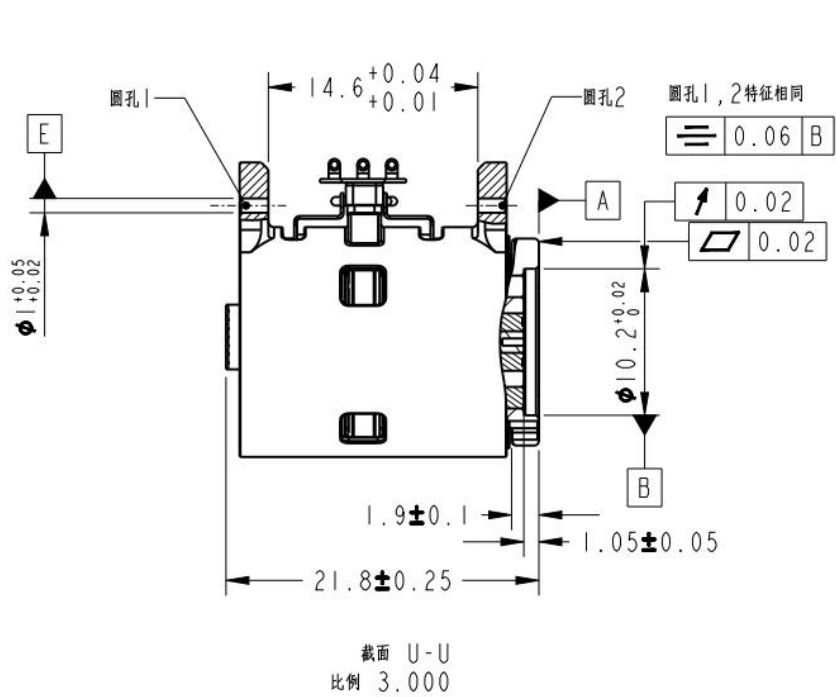
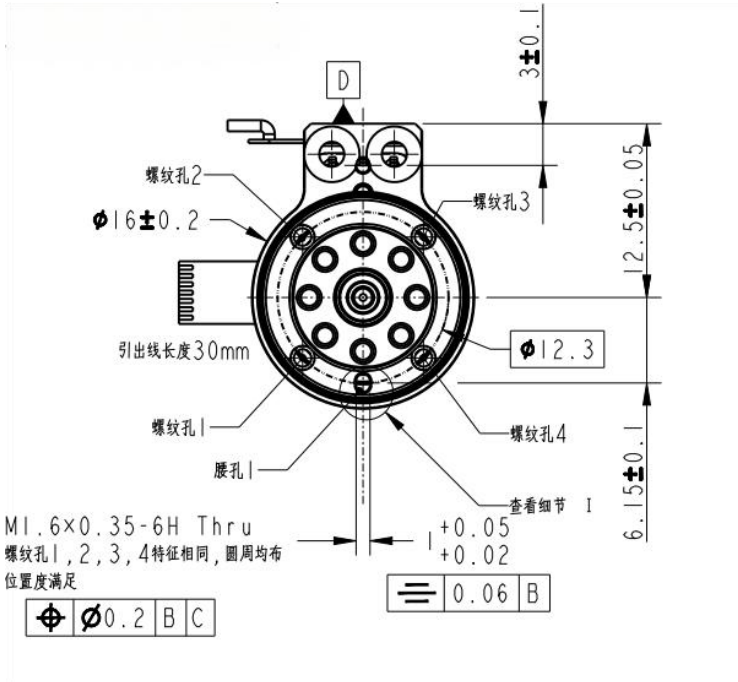
16mm
微型关节模组



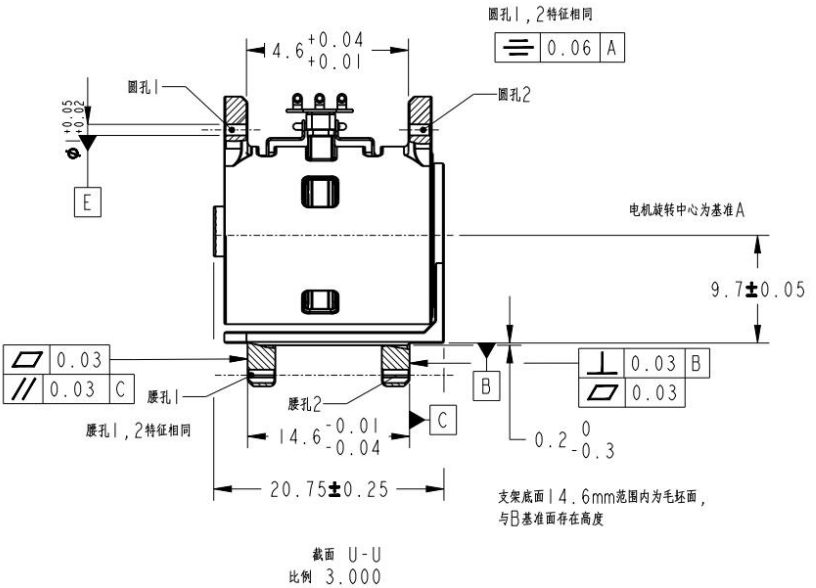
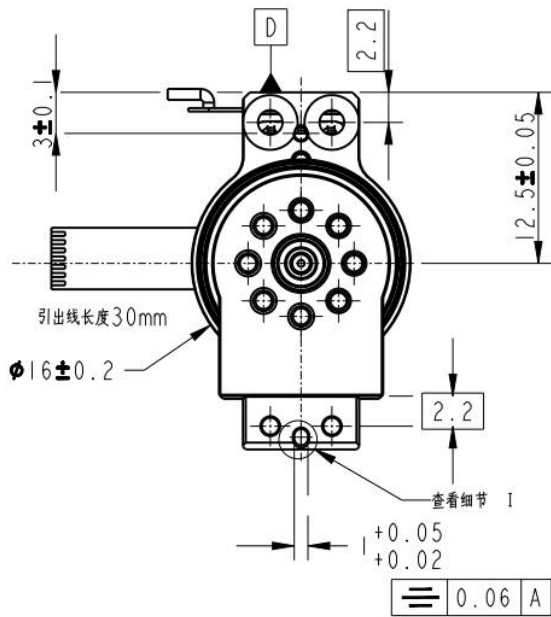
*本产品主要应用于灵巧手、高集成机器人及其他需要机械运动控制执行器的领域。使用时注意参考规格参数说明，避免超出参数范围使用而导致损坏。欢迎对产品相关问题咨询讨论。

01. 产品外观参考图

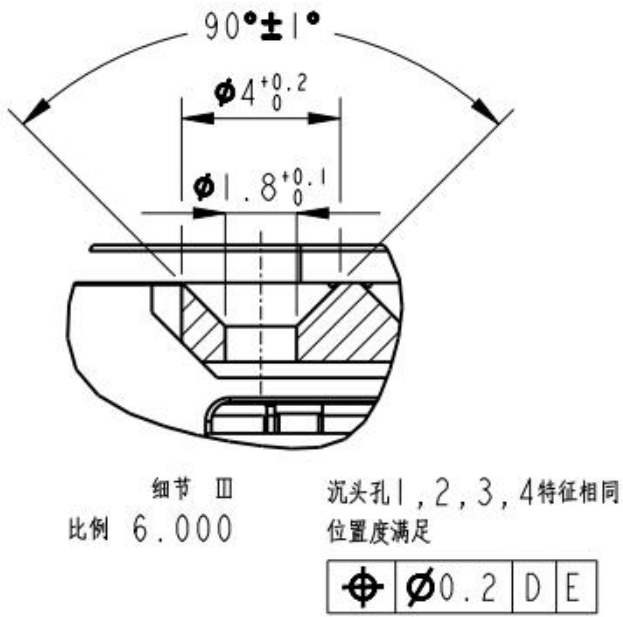
X16S-UM30/40/50-MH-1



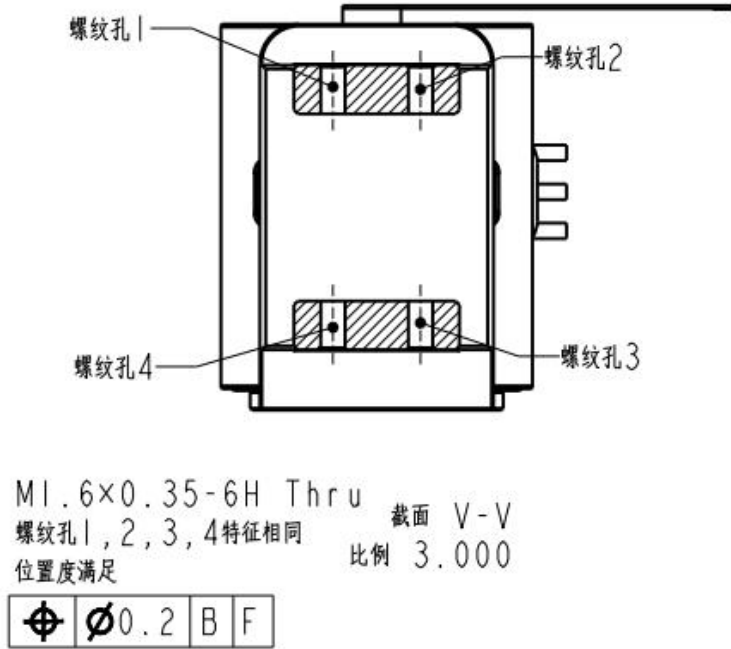
X16L-UM30/40/50-MH-1



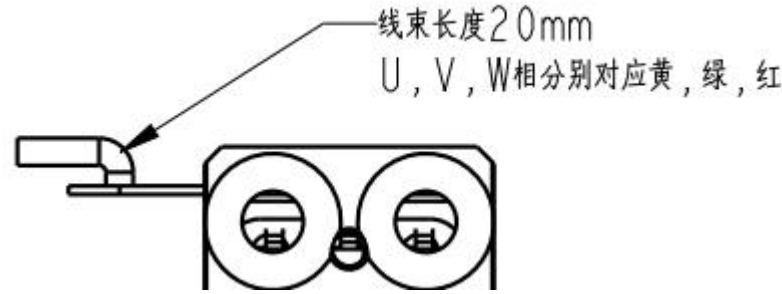
机壳装配孔细节图



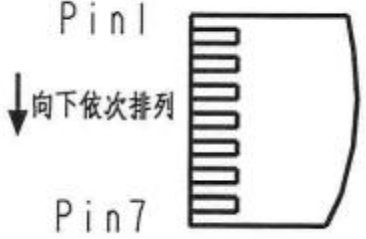
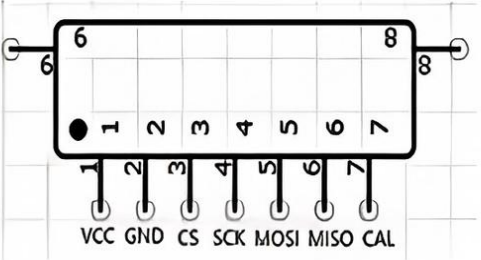
L型支架装配孔细节图



02. 接线外观参考图



接口

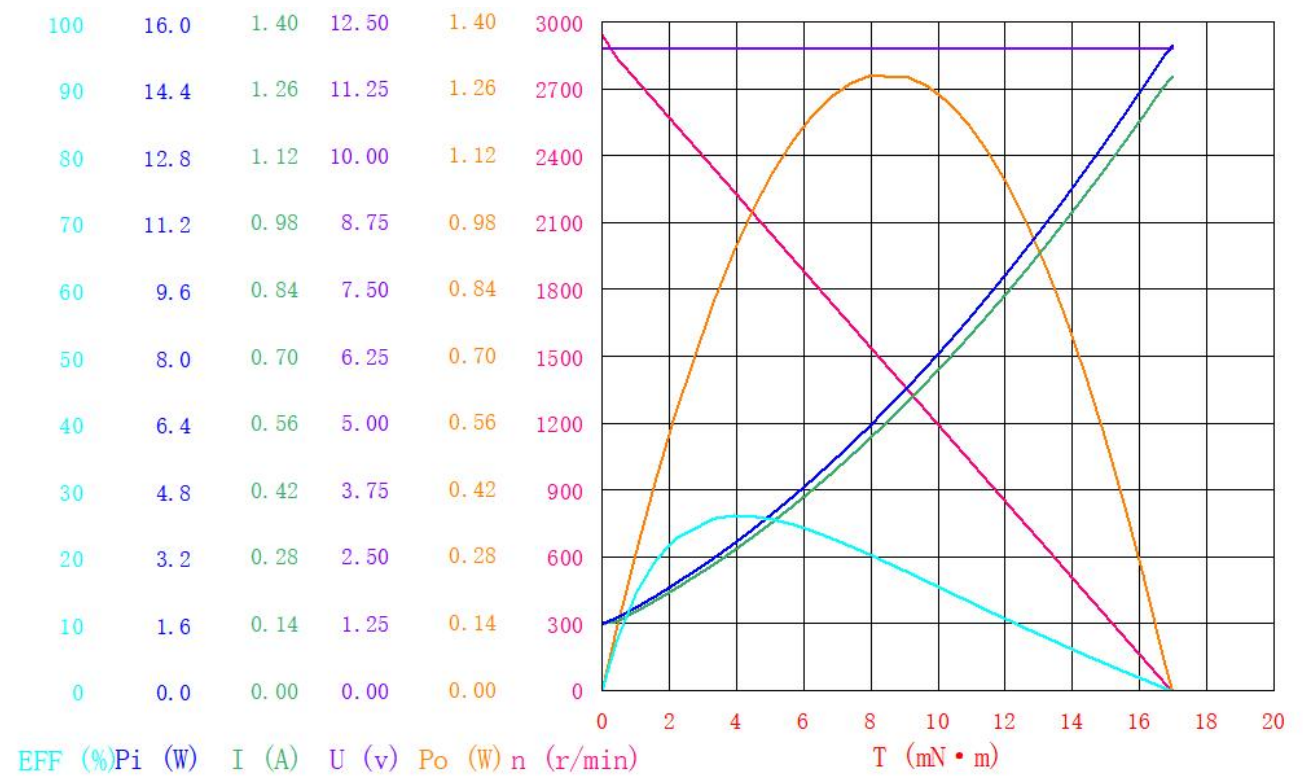


03. 规格参数

单电机参数		单位	X16S-UM30/40/50-MH-1 X16L-UM30/40/50-MH-1		
1	供电电压	V	12/24		
2	空载转速	Rpm	≤3000		
3	额定转速	Rpm	≤2000		
4	*连续堵转扭矩（绕组温度145°）	mNm	>7.1		
5	*初始扭矩（绕组温度25°）	mNm	>10.3		
6	*连续堵转相电流	A	0.65		
7	*最大堵转扭矩	mNm	>16.5		
8	*最大堵转相电流	A	1.5		
9	*线电阻	Ω	6		
10	三相电阻不平衡度	%	≤2		
11	*线电感	mH	0.57		
12	三相电感不平衡度	%	≤1		
13	扭矩常数	mNm/A	13		
14	转速常数	rpm/V	734		
15	转子转动惯量	gcm ²	0.84		
16	减速比	/	30	40	50
17	齿轮效率（最大值）	%	72	72	68
18	齿轮效率（堵转点）	%	62	62	58
19	连续堵转扭矩（绕组温度145°）	mNm	130	170	200
20	初始最大扭矩（绕组温度25°）	mNm	250	320	400
21	反向驱动扭矩	mNm	<100	<130	<150
22	齿轮背隙	Arcmin	20		
23	编码器	绝对值编码器			
24	通讯协议	SPI			
25	总成重量	g	24.3(S)/26.1(L)		
26	总成模块转动惯量	gcm ²	1.77		
热数据					
27	损耗功率	w	2.2	3.7	5.7
28	电机工作温度	℃	80	115	145

注：*表示实际值与理论值偏差±10%

单电机测试数据（直流母线电压 12V，占空比0.7）



电驱动总成测试数据（减速比50, 直流母线电压 12V，占空比0.7）

