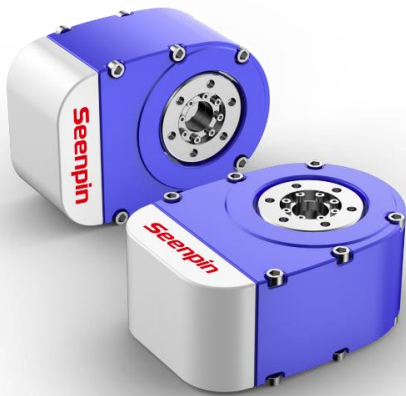
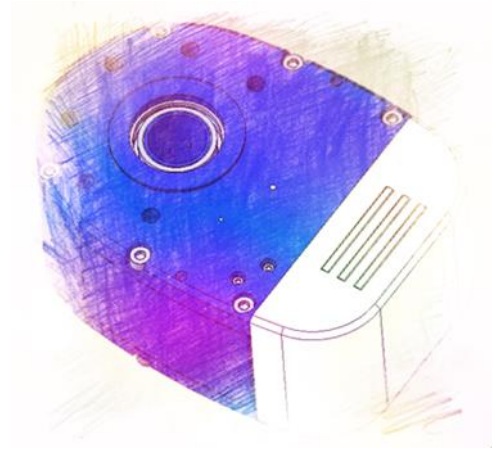


Seenpin 新剑


智能柔性机器人关节

Flexible Robotics Actuator



关节技术参数 Actuator Technical Specifications

配置 configuration	XGA	XGB	XGC	XGD
额定电压 Power	24V DC	24V DC	24V DC	24V DC
尺寸 Dimensions	109mm*77mm* 48mm	109mm*77mm* 39mm	109mm*77mm* 48mm	109mm*77mm* 48mm
背隙 Backlash	± 0.2°	± 0.2°	± 0.2°	± 0.2°
最大转矩 Peak Torque	19Nm	6.5Nm	6.5Nm	36NM
最大转速 Max Speed	28.5RPM	30.5RPM	80RPM	14.8RPM
重量 Weight	550g	410g	510g	560g
传动比 Gear Ratio	762.222: 1	762.222: 1	272.222: 1	1467.23: 1
通讯 Communication	Ethernet	Ethernet	Ethernet	Ethernet
传感器 Sensing	Output Torque 3-axis Accelerometer Gyro Temperature Current	Output Torque 3-axis Accelerometer Gyro Temperature Current	Output Torque 3-axis Accelerometer Gyro Temperature Current	Output Torque 3-axis Accelerometer Gyro Temperature Current

 本手册说明中所有的数值均为参考值；因不同检测方法和测量方式，数据可能存在偏差。我们保留技术信息变更的权利，如需了解最新版本的信息可直接联系我们。
我们的网站: www.seenpin.com

杭州新剑机器人技术股份有限公司

二〇二〇年元月二十二日