

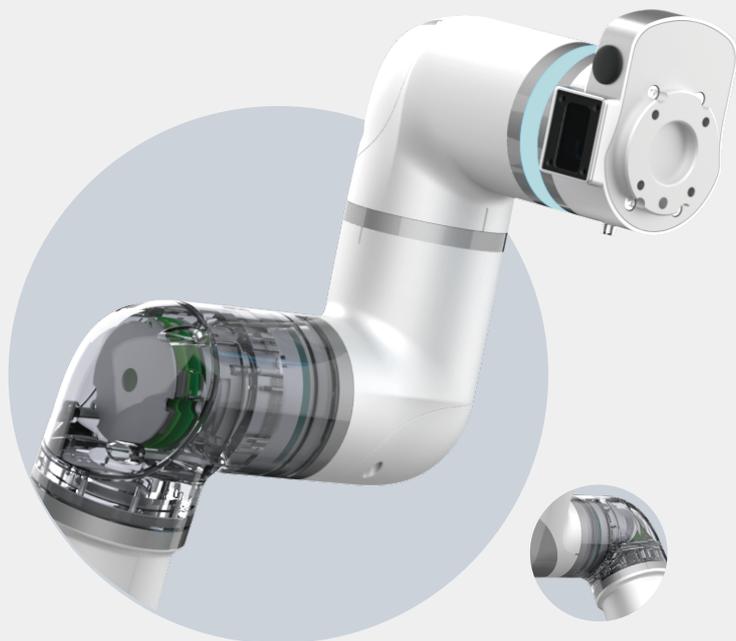
ESTUN
C O D R O I D



埃斯顿酷卓机器人
刚性关节SA系列



刚性关节SA



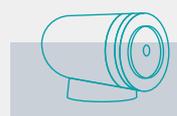
转角 L 型系列



转角 T 型系列



直筒 I 型系列



按客户需求定制

机器人一体化关节

支持高度个性化定制 用户可根据实际使用需求定制，支持多种构型、外观、色彩等，适配工业、医疗、服务等多应用场景

产品特点

一体化设计 | 驱动器、电机、抱闸、减速机、扭矩传感器、编码器高度集成，结构紧凑。



扭矩传感器集成 | 内部物理冗余结构设计，高速、高精度、高稳定性数据采样性能，满足全力控应用场景；机器人末端无需增加六维力矩传感器，对拖动示教外力检测更准确，关节力矩检测范围更大；其检测的输入力矩可以直接用于关节的过载检测，检测精度更高，有效保护工作人员及周边设备安全。

高扭矩密度 | 转动惯量低，转矩输出稳定，峰值扭矩高，动态响应好；体积小、重量轻、扭矩大，性能极致优化。

高定位精度 | 采用双反馈系统，电机端、减速机输出端均采用19位绝对值编码器，定位精度高。

多重安全保护 | 采用过流保护、过压保护、低压保护、过温保护、PWM dead time保护、PWM shoot through保护等多重安全保护措施，有效降低关节电气元件及机械结构的损坏。

精简电气接口 | 采用DC48V供电，EtherCat通讯接口，电气线缆少，连接便捷，伺服通讯频率高达4kHz。

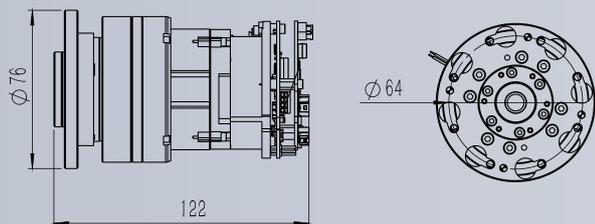
多控制支持 | 支持位置模式、速度模式、力矩模式等多种控制模式的任意切换。

产品参数

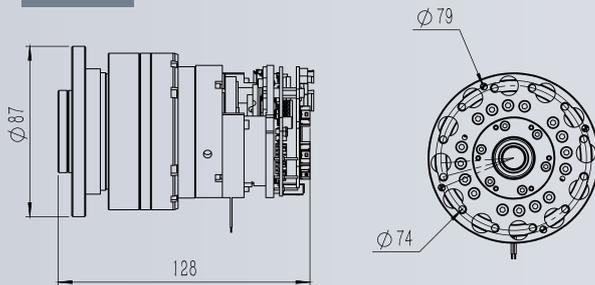
型号	SA14	SA17	SA20	SA25	SA32	SA40
基本性能						
额定扭矩(Nm)	10	31	52	87	178	382
启停容许最大扭矩(Nm)	36	70	107	217	459	841
瞬间容许最大扭矩(Nm)	70	143	191	395	892	1530
平均负载扭矩最大值 (Nm)	14	51	64	140	281	586
额定转速(rpm)	37.5	29.7	34.6	24.79	24.79	18.63
最大转速(rpm)	45	38	43	40	31	20.5
定位精度(deg)	+/-0.01					
电器性能						
额定功率(W)	159	200	366	565	1000	1257
额定电压(VDC)	48	48	48	48	48	48
额定电流(A)	4.4	5.1	9.2	19	27	27
峰值电流(A)	13.6	15.6	28	62	89	72
通信协议	EtherCAT, CiA402					
机械性能						
中通孔直径(mm)	8	11	8	12	16	16
减速比	101	101	101	121	121	161
编码器	双绝对值磁编, 输出端分辨率19Bits					
制动器	电磁摩擦式					
IP等级	IP54					
重量 (Kg)						
I型	1.24	1.63	2.06	3.38	6.16	9.72
L型	1.77	2.35	2.79	4.48	8.67	13.55
T型	1.62	2.22	2.97	4.36	/	/
直径 (mm)						
I型	76	87	96	117	148	176
L型	85	98	102	121	159	185
T型	80	92	102	118	/	/
长度 (mm)						
I型	122	128	139	141.3	160	192
L型	154.6	152.6	165	176	203	236
T型	136	141	152.4	164.5	/	/

技术图纸（直筒I型系列）

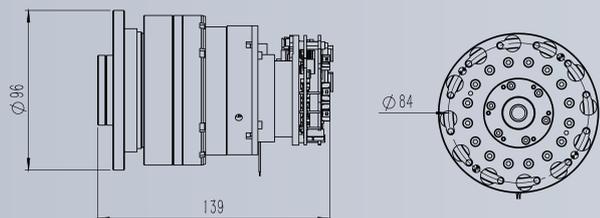
SA14



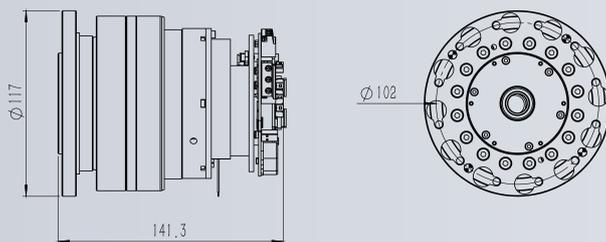
SA17



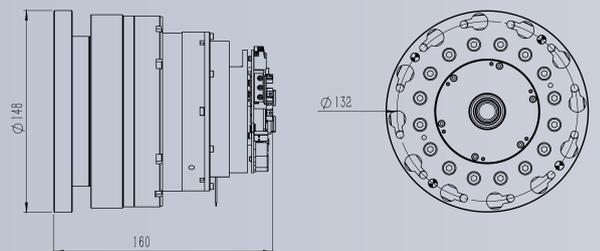
SA20



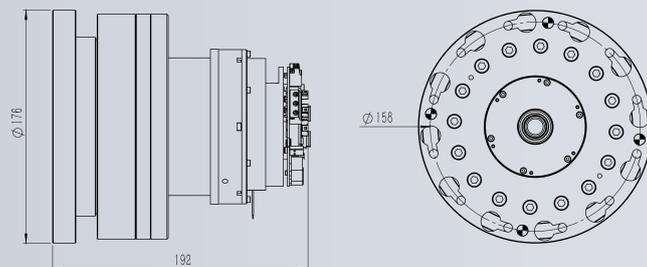
SA25



SA32



SA40



南京埃斯顿酷卓科技有限公司

南京市江宁经济开发区吉印大道1888号

+86-25-52785866

+86-25-52785966

www.codroid.ai



-官方微信-