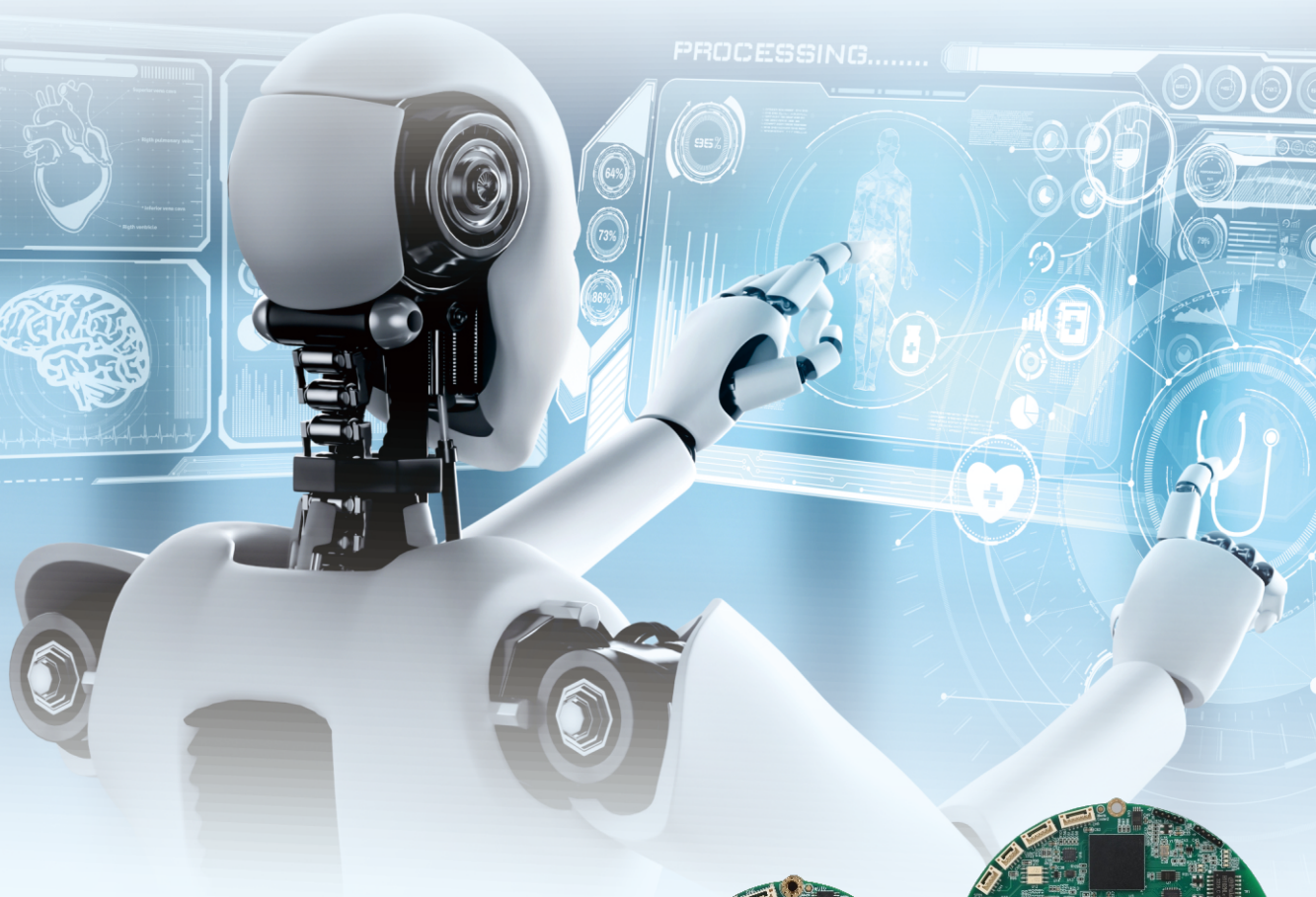


# 机器人专用伺服驱动器

## CD系列



## CD系列专用伺服驱动器, 专为机器人关节而生

- 48VDC电源供电
- 支持抱闸PWM控制
- 支持EtherCAT通讯



- 支持2路模拟量扭矩传感器
- 可支持50-800W电机
- 支持2路绝对值编码器

### 产品特点

- 更精准: 支持双绝对值编码器全闭环控制;
- 更柔顺: 支持2路力矩传感器, 可用于力控;
- 更方便: 内径通孔设计, 便于布线;
- 更稳定: 多种高性能振动抑制功能;
- 更安全: 支持2路STO输入;
- 可定制: 可以承接客户更多定制需求;

### 输入输出

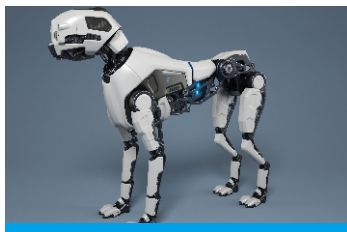
- 2路编码器输入接口;
- 2路STO输入接口;
- 2路EtherCAT接口;
- 2路模拟量输入接口;
- 1路抱闸接口;

### 典型应用

主要应用于协作机器人、人形机器人、四足机器人、医疗手术及康复机器人



协作机器人



四足机器人



CD系列专用伺服驱动器  
专门为机器人关节而生



人形机器人

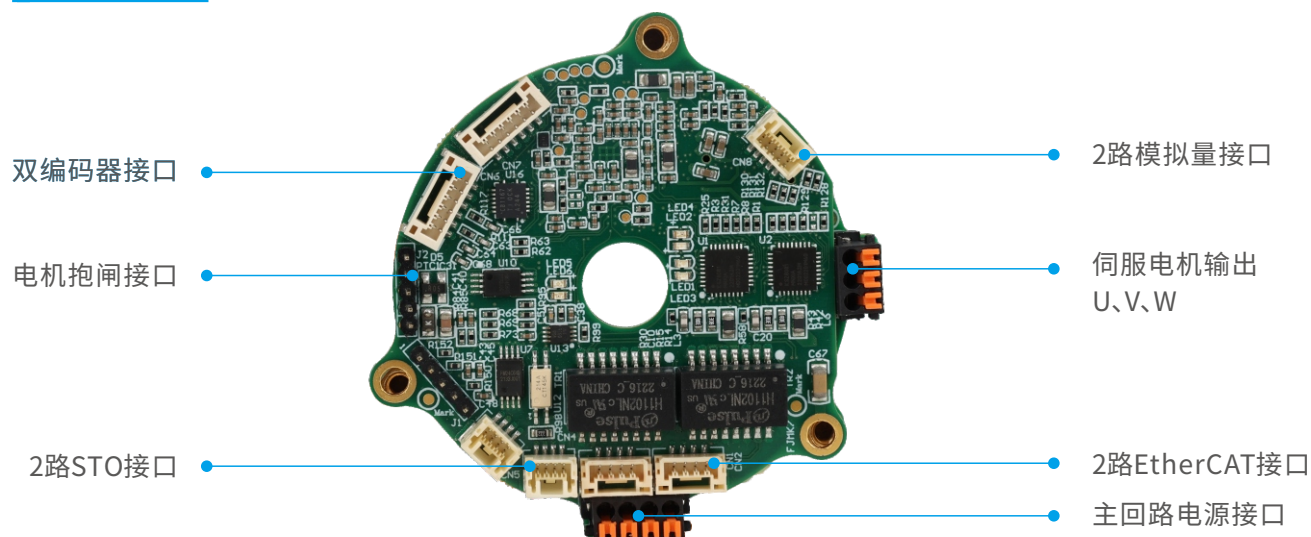


医疗手术及康复机器人

## CD系列专用伺服驱动器型号与规格参数

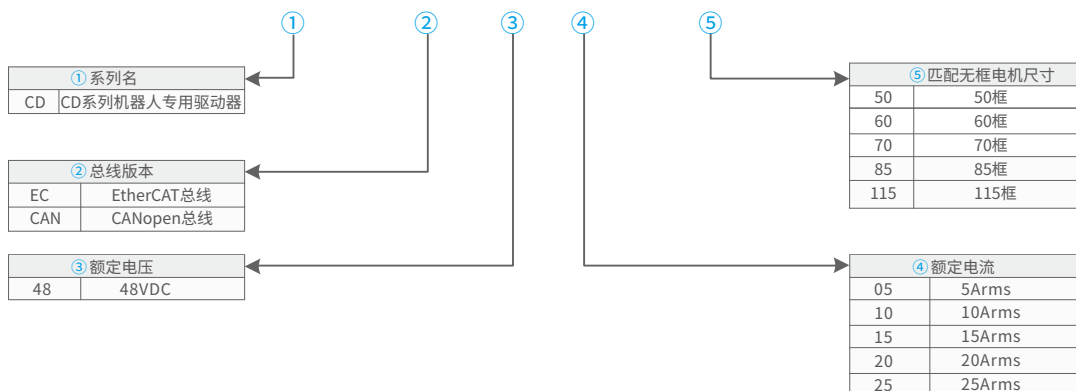
驱动器型号	CD-EC4805-60	CD-EC4810-70	CD-EC4815-70	CD-EC4820-115
产品图片				
输入电压(VDC)	48V±10%			
额定电流(Arms)	5	10	15	20
峰值电流(Arms)	15	30	45	60
连续功率(W)	128	256	566	800
内孔尺寸(mm)	φ10	φ15		φ24
外圆尺寸(mm)	φ54	φ66		φ100
接口配置				
模拟量输入电压	2路(0-5V)			
模拟量精度	12bit			
输出抱闸控制	PWM			
STO	2路独立			
编码器接口	2路差分,绝对值			
绝缘电阻	10MΩ(高温高湿环境下>1MΩ)			
过温保护	85°C			

## 接口布局



## CD系列专用伺服驱动器命名规则

CD - EC 48 10 - 070



## 配套FM1高密度无框电机型号与规格参数



电机型号	FM1-025XX		FM1-038XX		FM1-050XX		FM1-060XX			FM1-070XX		FM1-085XX				FM1-115XX	
	04	08	06	12	08	14	08	13	26	10	18	08	13	23	26	25	50
额定功率[W]	34	68	88	126	161	202	142	215	409	257	464	283	458	959	1086	600	634
额定电压[V]	24				48												
额定电流[A]	3.8	4.3	5.5	6.1	5.1	5.3	3.5	5.3	10.0	6.1	6.7	7.4	10.8	11.3	11.5	14.1	15.1
额定转矩[Nm]	0.03	0.06	0.10	0.23	0.29	0.53	0.32	0.49	0.93	0.65	1.22	0.87	1.41	2.51	2.84	3.82	9.32
最大转矩[Nm]	0.09	0.19	0.30	0.69	0.88	1.59	0.97	1.47	2.79	1.94	3.65	2.62	4.23	7.53	8.53	11.47	27.96
额定转速[rpm]	10500	10500	8400	5250	5250	3650	4200	4200	4200	3800	3650	3100	3100	3650	3650	1500	650

深圳市雷赛智能控制股份有限公司  
China Leadshine Technology Co., Ltd.

深圳市南山区沙河西路3157号南山智谷产业园B栋15-20层  
邮编: 518052  
电话: 400-885-5521  
网址: www.leisai.com E-Mail: marketing@leisai.com

更多最新的雷赛资讯, 请扫码关注!



公众号



视频号