

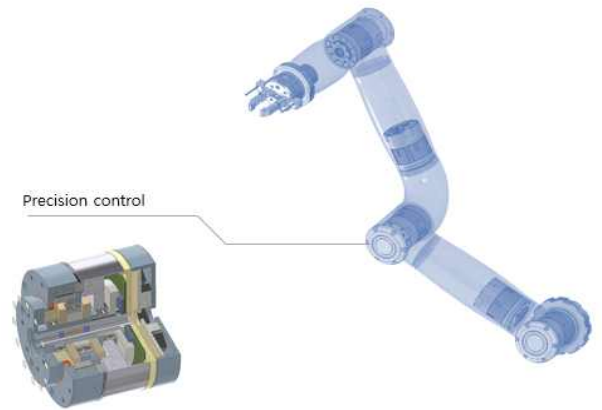
## 로봇 관절 모듈

높은 토크 밀도와 정밀 제어 기능을 제공하는 통합 로봇 관절 모듈.

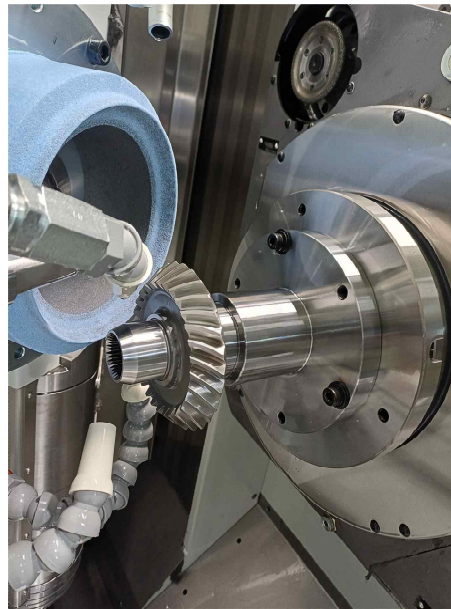
산업용 및 협업 로봇 시스템에 원활하고 정확하며 안정적인 동작을 제공합니다.

### 애플리케이션

- 휴머노이드 로봇 (어깨, 엉덩이, 무릎, 허리 관절)
- 산업용 로봇 / 협동 로봇
- 자동화 장비 회전축
- 연구 및 테스트를 위한 로봇 플랫폼
- 고정밀 회전 구동 모듈



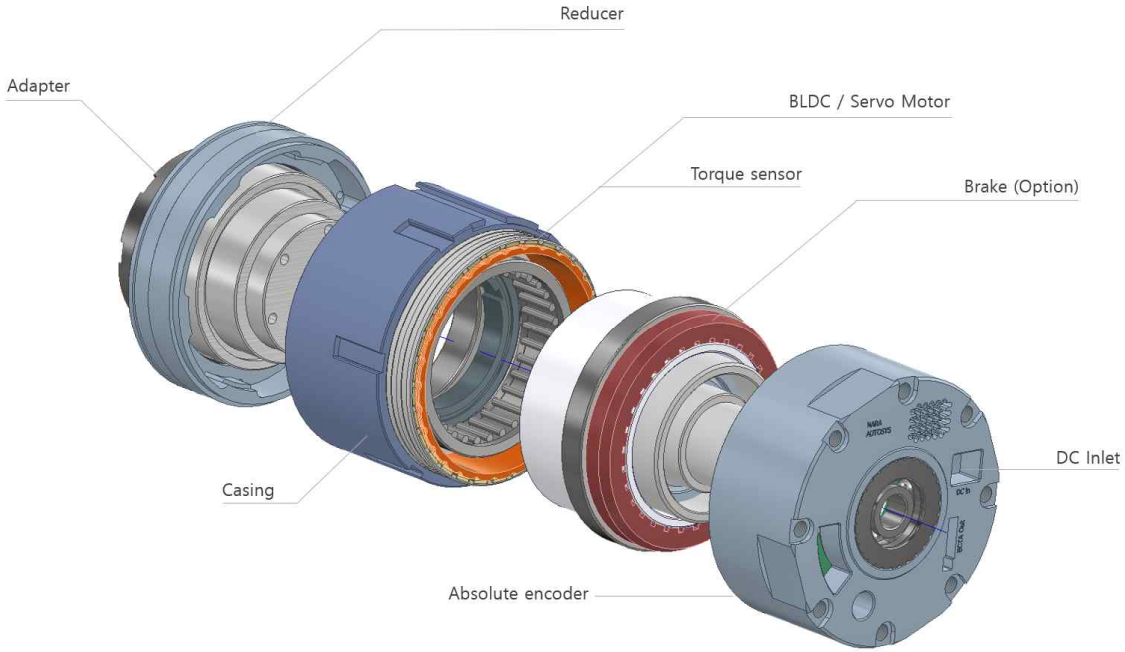
## 백래시가 낮은 고정밀 기어



- 정밀 연삭된 기어 치형은 백래시를 최소화하고 전달 강성을 향상시킵니다.
- 당사는 1, 3, 5 arc-min미만의 다양한 백래시 사양을 제공합니다.

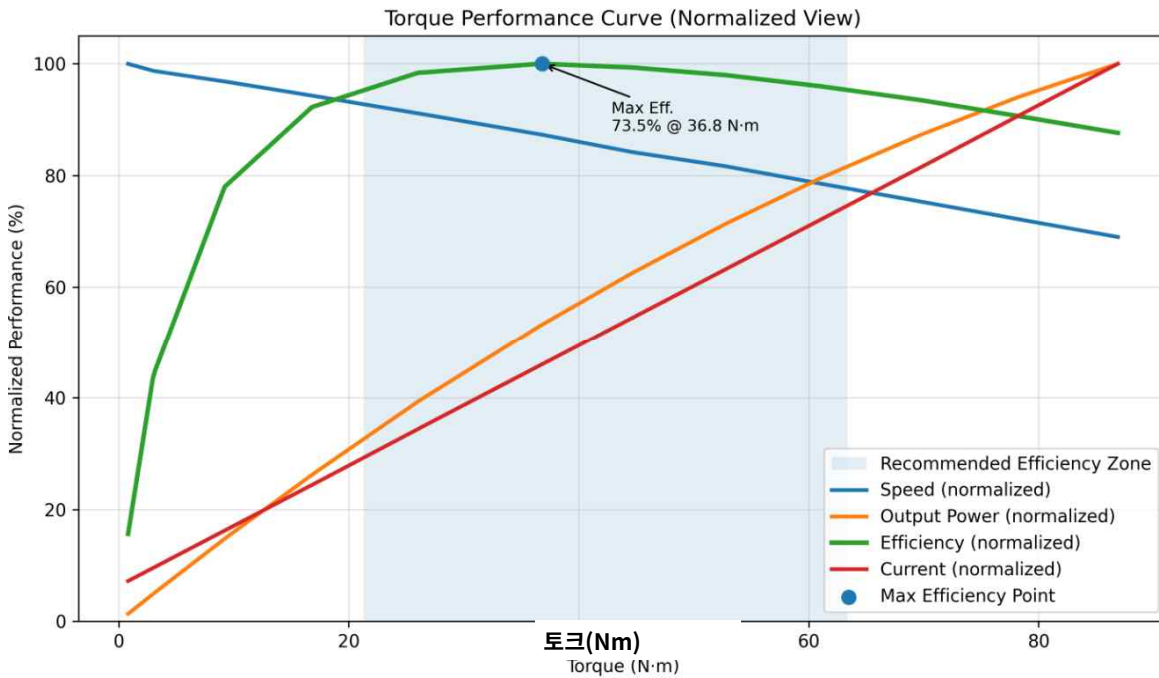
고객의 애플리케이션 요구 사항에 따라 가장 적합한 옵션을 선택할 수 있도록 합니다.

모든 기어는 최첨단 정밀 가공 시스템을 사용하여 생산되므로 로봇 액추에이터 애플리케이션에 탁월한 품질과 높은 신뢰성을 제공합니다.



## 구조

### ▶ 권장 효율 구역



### ▶ 주요 특징

- 컴팩트한 일체형 디자인
- 정밀 모션 제어 • 앵슬루트 엔코더 • CANopen 통신

### 사양

매개변수	단위	JX40	JX60	JX80
입력 전압	V	24	48	48
정격 출력 전력	W	100	320	575
정격 토크	Nm	10.2	20	43
최대 토크	Nm	35	60	120
정격 속도	RPM	82	153	127
무부하 속도	RPM	109	176	158
기어비	-	36	20	20
능률	%	63.2	73.1	81
백래시	arc-min	3	3	3
무게	kg	0.37	0.85	1.45

### 전기적 매개변수

매개변수	단위	JX40	JX60	JX80
정격 위상 전류	A (rms)	6.2	9.5	17.5
피크 위상 전류	A (rms)	21.3	29.1	43.8
모듈 토크 상수	Nm/A	1.9	2.1	2.4
역기전력 상수	Vdc / Krpm	6	16	19
모터 위상 저항	Ω	0.36	0.41	0.19
모터 위상 유도능력	mH	0.17	0.51	0.32
폴 페어	-	13	10	10

### 정지 토크 데이터

모델	토크(Nm)	온도 상승 (°C)	정지 시간(초)	상 전류(암페어 실효값)
JX60	30	17	15	12.7
	40	28	10	17.7
	50	37	8	22.5
	60	24	5	28.3

모델	토크(Nm)	온도 상승 (°C)	정지 시간(초)	상 전류(암페어 실효값)
JX40	17.2	30	15	9.1
	23	59	10	12.7
	28.8	41	5	16.5
	35	50	3	21.2

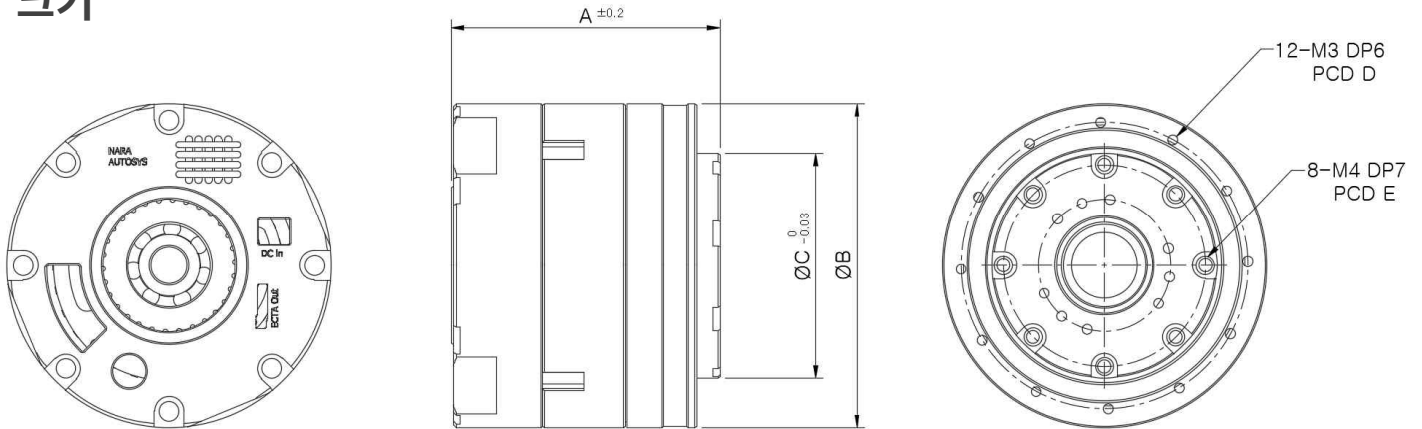
제품 사양은 사전 고지 없이 변경될 수 있습니다.

모델	토크(Nm)	온도 상승 (°C)	정지 시간(초)	상 전류(암페어 실효값)
JX60	30	17	15	12.7
	40	28	10	17.7
	50	37	8	22.5
	60	24	5	28.3

모델	토크(Nm)	온도 상승 (°C)	정지 시간(초)	상 전류(암페어 실효값)
JX80	65	7	15	23.5
	85	10	10	31.0
	107	25	8	39.0
	128	30	5	43.5

제품 사양은 사전 고지 없이 변경될 수 있습니다.

## 크기



## 차원

모델	A	B	C	D	E
JX40	60	55	35	48	25
JX60	68	80	55	72	45
JX80	75	95	65	88	55

## Information

NARA 제품에 대한 최신 정보를 보려면 다음 웹사이트를 방문하세요. [www.naraauto.com](http://www.naraauto.com)  
 주문하시려면 051-714-3800로 전화해 주세요.