

HOLLOW SERVO MOTOR

SteadyWin®
Intelligence Drive the Future

OT2206

中空伺服电机 [产品详情]

直径:28.50mm 厚度:20.70mm 重量:33.8g 内孔最小处直径:4mm

峰值扭矩:0.05N.M 额定扭矩:0.02N.M 重复定位精度:±0.1° 绝对精度:±0.1°(标版)

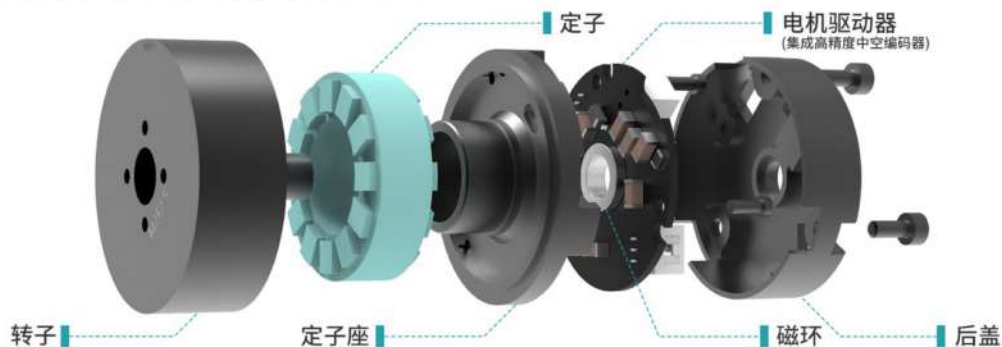
适用场景:
微型关节 | 旋钮



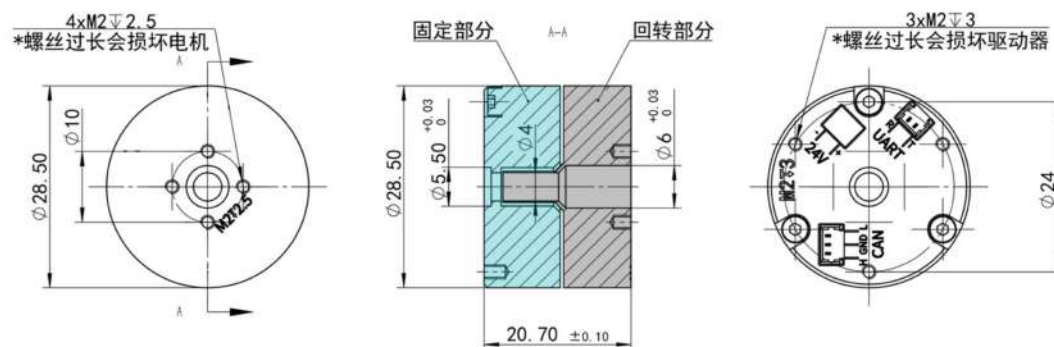
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



HO PRODUCT SERIES

中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

HOLLOW SERVO MOTOR

OT2206

中空伺服电机[参数]

注意事项:

- 1、禁止私自拆解电机，拆解电机会导致校准失效，同时我司将不再提供退换保修以及售后支持服务；
- 2、所有接口都不支持热插拔，需要先插线后上电，同时控制信号的地线需要接；
- 3、电机在高转速运行过程中不允许突然堵转，突然被动堵转会使电机反充高压导致驱动器损坏；
- 4、严格按照电机丝印上的电压区间供电，禁止过压使用；
- 5、及时监测电机温度，通过降低功率或者增加散热的方式，使电机工作在合理的温度区间；
- 6、在装入设备前，建议使用我司上位机先进行相同工况的调试；
- 7、及时更新固件以获得更优异的电机电性能；

版本	基础参数	数值	单位	版本	控制参数	数值	单位
	电机类型	无刷伺服电机			③ 编码器类型	单圈绝对值	
	电压范围(VDC)	12-24	V		④ 编码器分辨率	20	bit
[ST-XX-XX]	① 峰值扭矩	0.05	N.M		编码器精度	0.0003	°
	额定扭矩	0.02	N.M	[ST-XX-XX]	最高转速	2000	rpm
	峰值电流	2	A		最低转速	0.5	rpm
[HS-XX-XX]	② 连续电流	<0.4	A	[HS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	峰值扭矩	\	N.M		最低转速	\	rpm
	额定扭矩	\	N.M	[LS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
[LS-XX-XX]	峰值电流	\	A		最低转速	\	rpm
	连续电流	\	A		[位置]重复定位精度	±0.1	°
	峰值扭矩	\	N.M	[XX-ST-XX]	[位置]绝对精度	±0.2	°
[LS-XX-XX]	额定扭矩	\	N.M		[速度]速度变动率	<±1	%
	峰值电流	\	A		[速度]速度分辨率	0.2	Hz
	连续电流	\	A		[位置]重复定位精度	±0.05	°
[LS-XX-XX]	瞬时功率	48	W	[XX-PR-XX]	[位置]绝对精度	±0.1	°
	额定功率	9.6	W		[速度]速度变动率	<±1	%
	外径	28.5	mm		[速度]速度分辨率	0.1	Hz
[LS-XX-XX]	内孔最小处直径	4	mm		[位置]重复定位精度	\	°
	厚度	20.7	mm	[XX-AB-XX]	[位置]绝对精度	\	°
	重量	33.8	g		[速度]速度变动率	\	%
	电机参数				[速度]速度分辨率	\	Hz
	极对数	7			⑤ 温度检测	NO	
[ST-XX-XX]	线电阻	1.7	Ohm		CAN&CANFD波特率	1	Mbps
	线电感	236	uH		CAN&CANFD控制频率	≥2K	Hz
	力矩常数	0.023	N.M/A		动态参数		
[HS-XX-XX]	转速常数	2.4	v/krpm		转子惯量	2.081	kg·mm^2
	线电阻	\	Ohm		轴承型号	MR117 一对	
	线电感	\	uH		轴承精度	P5	
[LS-XX-XX]	力矩常数	\	N.M/A	⑥ 轴承动载荷Cr	0.451	kN	
	转速常数	\	v/krpm	⑦ 轴承静载荷C0r	0.206	kN	
	线电阻	\	Ohm	⑧ 稳定工作温度区间	5-50	°C	
[LS-XX-XX]	线电感	\	uH	储存温度	-60-80	°C	
	力矩常数	\	N.M/A	噪声	<50	dB	
	转速常数	\	v/krpm	接口数量	3	↑	
	支持模式 (*随固件升级模式会有增减)			接口功能			
	位置模式	位置速度电流三闭环		电源接口	DC12V-24V	1个	
	速度模式	速度电流闭环模式		控制接口	CAN&CANFD	1个	
	电流(力矩)模式	力矩闭环模式		配置接口	TTL	1个	
	低速模式	转速低于10rpm使用此模式		接口型号			
	旋钮模式	用于组建智能旋钮		电源接口	ZH1.5-2P		
				控制接口	MX1.25-3P		
				配置接口	MX1.25-2P		

①电机堵转时的扭矩；

②电机在正常工况下的电流最大值，若连续电流超过此参数，需要降低负载或者增加电机的散热，否则电机过热导致损坏；

③电机在0°-360°范围内有绝对位置，不需要‘找零’，超过1圈位置，断电重启后圈数不记录；

④在CANFD协议下，位置数据以20bit的精度上传；

⑤除OT2206外，其余型号均有温度保护[部分型号为双路（电机和驱动器）温度保护]，温度传感器检测超过70°C会失能电机；

⑥此处参数不代表电机在动态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑦此处参数不代表电机在静态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑧指在此温度范围内可达到参数表所标注的数据，温度过低（实验室-40°C）或者过高（实验室80°C）也可工作，但参数表中部分数据会出现偏差；

HOLLOW SERVO MOTOR

SteadyWin®

Intelligence Drive the Future

OT3507

中空伺服电机 [产品详情]

直径:40mm 厚度:24mm 重量:81.8g 内孔最小处直径:11mm

峰值扭矩:0.22N.M 额定扭矩:0.08N.M 重复定位精度:±0.006° 绝对精度:±0.006° (标本版)

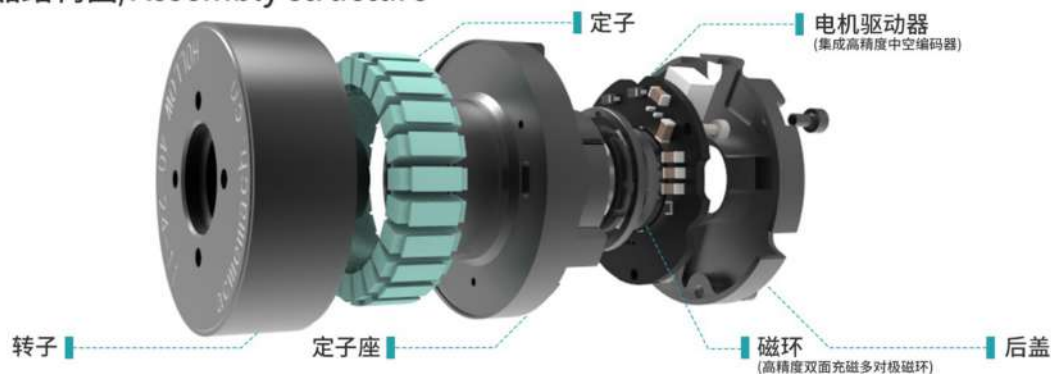
适用场景



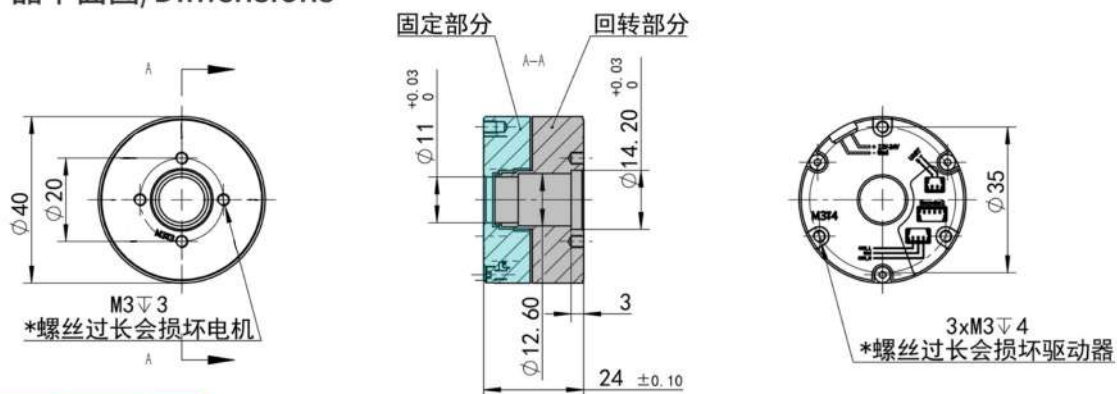
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



HO PRODUCT SERIES

中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

OT3507

中空伺服电机[参数]

注意事项:

- 1、禁止私自拆解电机，拆解电机会导致校准失效，同时我司将不再提供退换保修以及售后支持服务；
- 2、所有接口都不支持热插拔，需要先插线后上电，同时控制信号的地线需要接；
- 3、电机在高转速运行过程中不允许突然堵转，突然被堵转会使电机反充高压导致驱动器损坏；
- 4、严格按照电机丝印上的电压区间供电，禁止过压使用；
- 5、及时监测电机温度，通过降低功率或者增加散热的方式，使电机工作在合理的温度区间；
- 6、在装入设备前，建议使用我司上位机先进行相同工况的调试；
- 7、及时更新固件以获得更优异的电机性能；

版本	基础参数	数值	单位
	电机类型	无刷伺服电机	
	电压范围(VDC)	12-24	V
[ST-XX-XX]	① 峰值扭矩	0.22	N.M
	额定扭矩	0.08	N.M
	峰值电流	2.5	A
	② 连续电流	<0.7	A
[HS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
[LS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
	瞬时功率	60	W
	额定功率	16.8	W
	外径	40	mm
	内孔最小处直径	11	mm
	厚度	24	mm
	重量	81.8	g
	电机参数		
	极对数	14	
[ST-XX-XX]	线电阻	2.27	Ohm
	线电感	372	uH
	力矩常数	0.076	N.M/A
	转速常数	8	v/krpm
[HS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
[LS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
	支持模式 (*随固件升级模式会有增减)		
	位置模式	位置速度电流三环	
	速度模式	速度电流闭环模式	
	电流(力矩)模式	力矩闭环模式	
	接口型号		
	电源接口	PH2.0-2P	
	控制接口	MX1.25-3P	

版本	控制参数	数值	单位
	③ 编码器类型	单圈绝对值	
	④ 编码器分辨率	20	bit
	编码器精度	0.0003	°
[ST-XX-XX]	最高转速	3000	rpm
	最低转速	0.01	rpm
[HS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[LS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[XX-ST-XX]	[位置]重复定位精度	±0.006	°
	[位置]绝对精度	±0.2	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
[XX-PR-XX]	[位置]重复定位精度	±0.003	°
	[位置]绝对精度	±0.05	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
[XX-AB-XX]	[位置]重复定位精度	\	°
	[位置]绝对精度	\	°
	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
	⑤ 温度检测	YES	
	CAN&CANFD波特率	1	Mbps
	CAN&CANFD控制频率	≥2K	Hz
	动态参数		
	转子惯量	10.95	kg·mm ²
	轴承型号	6702 一对	
	轴承精度	P5	
	⑥ 轴承动载荷Cr	0.94	kN
	⑦ 轴承静载荷C0r	0.585	kN
	⑧ 稳定工作温度区间	5-50	°C
	储存温度	-60-80	°C
	噪声	<50	dB
	接口数量	4	↑
	接口功能		
	电源接口	DC12V-24V	1个
	控制接口	CAN&CANFD	1个
	配置接口	TTL	1个
	⑨ 编码器接口	ENCODER2	1个
	配置接口	MX1.25-2P	
	编码器接口	MX1.25-4P	

①电机堵转时的扭矩；

②电机在正常工况下的电流最大值，若连续电流超过此参数，需要降低负载或者增加电机的散热，否则电机可能会过热导致损坏；

③电机在0°-360°范围内有绝对位置，不需要‘找零’，超过1圈位置，断电重启后圈数不记录；

④在CANFD协议下，位置数据以20bit的精度上传；

⑤除OT2206外，其余型号均有温度保护[部分型号为双路（电机和驱动器）温度保护]，温度传感器检测超过70°C会失能电机；

⑥此处参数不代表电机在动态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑦此处参数不代表电机在静态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑧指在此温度范围内可达到参数表所标注的数据，温度过低（实验室-40°C）或者过高（实验室80°C）也可工作，但参数表中部分数据会出现偏差；

⑨可用于与我司中空编码器组建关节减速电机实现末端绝对位置，也可向外发送脉冲反馈电机位置；详见上位机资料中对[STEP CONFIG]的解释；

HOLLOW SERVO MOTOR

SteadyWin®
Intelligence Drive the Future

OT4307

中空伺服电机 [产品详情]

直径:49mm 厚度:24mm 重量:115g 内孔最小处直径:12.5mm

峰值扭矩:0.45N.M 额定扭矩:0.15N.M 重复定位精度:±0.006° 绝对精度:±0.006°(标定版)

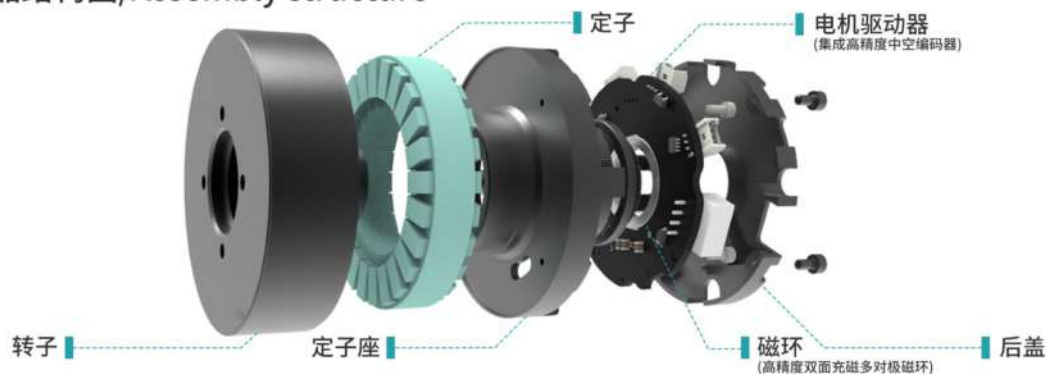
适用场景



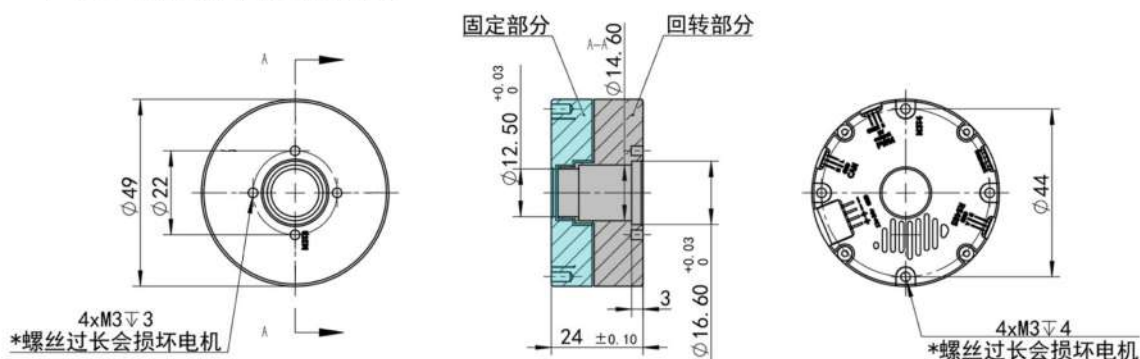
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

OT4307

中空伺服电机[参数]

注意事项:

- 1、禁止私自拆解电机，拆解电机会导致校准失效，同时我司将不再提供退换保修以及售后支持服务；
- 2、所有接口都不支持热插拔，需要先插线后上电，同时控制信号的地线需要接；
- 3、电机在高转速运行过程中不允许突然堵转，突然被动堵转会使得电机反充高压导致驱动器损坏；
- 4、严格按照电机丝印上的电压区间供电，禁止过压使用；
- 5、及时监测电机温度，通过降低功率或者增加散热的方式，使电机工作在合理的温度区间；
- 6、在装入设备前，建议使用我司上位机先进行相同工况的调试；
- 7、及时更新固件以获得更优异的电机性能；

版本	基础参数	数值	单位
	电机类型	无刷伺服电机	
	电压范围(VDC)	12-24	V
[ST-XX-XX]	① 峰值扭矩	0.45	N.M
	额定扭矩	0.15	N.M
	峰值电流	6	A
	② 连续电流	<1	A
[HS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
[LS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
	瞬时功率	144	W
	额定功率	24	W
	外径	49	mm
	内孔最小处直径	12.5	mm
	厚度	24	mm
	重量	115	g
	电机参数		
	极对数	14	
[ST-XX-XX]	线电阻	0.86	Ohm
	线电感	300	uH
	力矩常数	0.076	N.M/A
	转速常数	8	v/krpm
[HS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
[LS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
	支持模式 (*随固件升级模式会有增减)		
	位置模式	位置速度电流三环	
	速度模式	速度电流闭环模式	
	电流(力矩)模式	力矩闭环模式	
	接口型号		
	电源接口	PH2.0-4P	
	控制接口①②	MX1.25-3P	

版本	控制参数	数值	单位
	③ 编码器类型	单圈绝对值	
[ST-XX-XX]	④ 编码器分辨率	20	bit
	编码器精度	0.0003	°
	最高转速	2700	rpm
[HS-XX-XX]	最低转速	0.01	rpm
	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[LS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[XX-ST-XX]	[位置]重复定位精度	±0.006	°
	[位置]绝对精度	±0.2	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
[XX-PR-XX]	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
	[位置]重复定位精度	±0.003	°
	[位置]绝对精度	±0.05	°
[XX-AB-XX]	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
	[位置]重复定位精度	\	°
	[位置]绝对精度	\	°
	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
	⑤ 温度检测	YES	
	CAN&CANFD波特率	1	Mbps
	CAN&CANFD控制频率	≥2K	Hz
动态参数			
	转子惯量	20.52	kg·mm ²
	轴承型号	6703 一对	
	轴承精度	P5	
	⑥ 轴承动载荷Cr	1	kN
	⑦ 轴承静载荷C0r	0.66	kN
	⑧ 稳定工作温度区间	5-50	°C
	储存温度	-60-80	°C
	噪声	<50	dB
	接口数量	5	↑
接口功能			
	电源接口	DC12V-24V	1个
	控制接口①	CAN&CANFD	1个
	控制接口②	PWM	1个
	配置接口	RS485	1个
	⑨ 编码器接口	ENCODER2	1个
	配置接口	MX1.25-3P	
	编码器接口	MX1.25-4P	

①电机堵转时的扭矩；

②电机在正常工况下的电流最大值，若连续电流超过此参数，需要降低负载或者增加电机的散热，否则电机可能会过热导致损坏；

③电机在0°-360°范围内有绝对位置，不需要‘找零’，超过1圈位置，断电重启后圈数不记录；

④在CANFD协议下，位置数据以20bit的精度上传；

⑤除OT2206外，其余型号均有温度保护[部分型号为双路（电机和驱动器）温度保护]，温度传感器检测超过70°C会失能电机；

⑥此处参数不代表电机在动态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑦此处参数不代表电机在静态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑧指在此温度范围内可达到参数表所标注的数据，温度过低（实验室-40°C）或者过高（实验室80°C）也可工作，但参数表中部分数据会出现偏差；

⑨可用于与我司中空编码器组建关节减速电机实现末端绝对位置，也可向外发送脉冲反馈电机位置；详见上位机资料中对[STEP CONFIG]的解释；

HOLLOW SERVO MOTOR

SteadyWin®

Intelligence Drive the Future

OT5515

中空伺服电机 [产品详情]

直径:60mm 厚度:33mm 重量:290g 内孔最小处直径:16mm

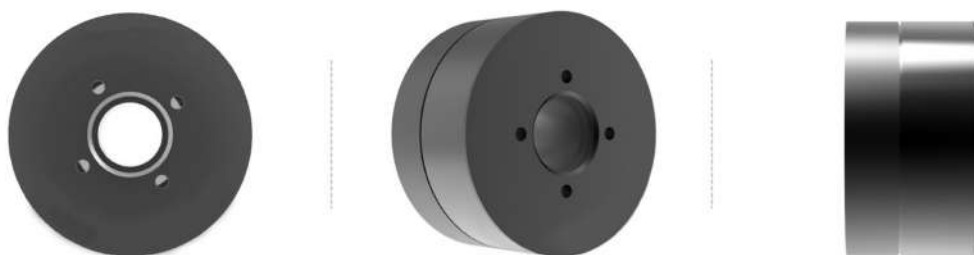
峰值扭矩:1 N.M 额定扭矩:0.4 N.M

重复定位精度:±0.006° 绝对精度:±0.006°(标定制)

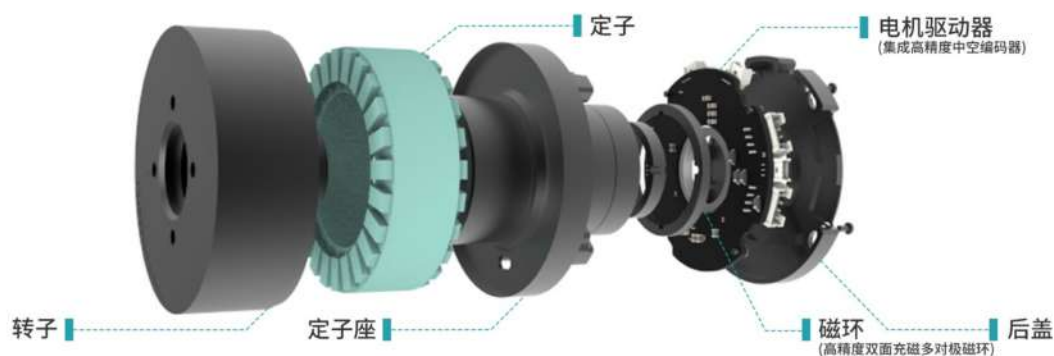
适用场景



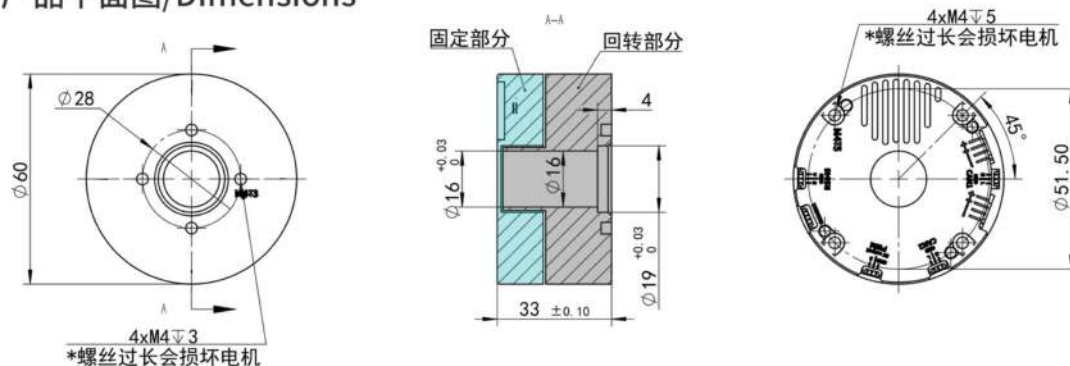
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



HO

PRODUCT
SERIES

中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

OT5515

中空伺服电机[参数]

注意事项:

- 1、禁止私自拆解电机，拆解电机会导致校准失效，同时我司将不再提供退换保修以及售后支持服务；
- 2、所有接口都不支持热插拔，需要先插线后上电，同时控制信号的地线需要接；
- 3、电机在高转速运行过程中不允许突然堵转，突然被动堵转会使电机反充高压导致驱动器损坏；
- 4、严格按照电机丝印上的电压区间供电，禁止过压使用；
- 5、及时监测电机温度，通过降低功率或者增加散热的方式，使电机工作在合理的温度区间；
- 6、在装入设备前，建议使用我司上位机先进行相同工况的调试；
- 7、及时更新固件以获得更优异的电机性能；

版本	基础参数	数值	单位
	电机类型	无刷伺服电机	
	电压范围(VDC)	12-24	V
[ST-XX-XX]	① 峰值扭矩	1	N.M
	额定扭矩	0.4	N.M
	峰值电流	6	A
	② 连续电流	<1.5	A
[HS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
[LS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
	瞬时功率	144	W
	额定功率	36	W
	外径	60	mm
	内孔最小处直径	16	mm
	厚度	33	mm
	重量	290	g
	电机参数		
	极对数	14	
[ST-XX-XX]	线电阻	1.35	Ohm
	线电感	800	uH
	力矩常数	0.21	N.M/A
	转速常数	21.8	v/krpm
[HS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
[LS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
	支持模式（*随固件升级模式会有增减）		
	位置模式	位置速度电流三环	
	速度模式	速度电流闭环模式	
	电流(力矩)模式	力矩闭环模式	
	接口型号		
	电源接口	PH2.0-4P	
	控制接口①②	MX1.25-3P	

版本	控制参数	数值	单位
	③ 编码器类型	单圈绝对值	
	④ 编码器分辨率	20	bit
	编码器精度	0.0003	°
[ST-XX-XX]	最高转速	1000	rpm
	最低转速	0.01	rpm
[HS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[LS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[XX-ST-XX]	[位置]重复定位精度	±0.006	°
	[位置]绝对精度	±0.2	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
[XX-PR-XX]	[位置]重复定位精度	±0.003	°
	[位置]绝对精度	±0.05	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
[XX-AB-XX]	[位置]重复定位精度	\	°
	[位置]绝对精度	\	°
	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
	⑤ 温度检测	YES	
	CAN&CANFD波特率	1	Mbps
	CAN&CANFD控制频率	≥2K	Hz
动态参数			
	转子惯量	59.7	kg·mm ²
	轴承型号	71804AC 一对	背对背
	轴承精度	P5	
	⑥ 轴承动载荷Cr	3.6	kN
	⑦ 轴承静载荷C0r	2.5	kN
	⑧ 稳定工作温度区间	5-50	°C
	储存温度	-60-80	°C
	噪声	<50	dB
	接口数量	7	个
接口功能			
	电源接口	DC12V-24V	2个
	控制接口①	CAN&CANFD	2个
	控制接口②	PWM	1个
	配置接口	RS485	1个
	⑨ 编码器接口	ENCODER2	1个
	配置接口	MX1.25-3P	
	编码器接口	MX1.25-4P	

①电机堵转时的扭矩；

②电机在正常工况下的电流最大值，若连续电流超过此参数，需要降低负载或者增加电机的散热，否则电机过热导致损坏；

③电机在0°-360°范围内有绝对位置，不需要‘找零’，超过1圈位置，断电重启后圈数不记录；

④在CANFD协议下，位置数据以20bit的精度上传；

⑤除OT2206外，其余型号均有温度保护[部分型号为双路（电机和驱动器）温度保护]，温度传感器检测超过70°C会失能电机；

⑥此处参数不代表电机在动态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑦此处参数不代表电机在静态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑧指在此温度范围内可达到参数表所标注的数据，温度过低（实验室-40°C）或者过高（实验室80°C）也可工作，但参数表中部分数据会出现偏差；

⑨可用于与我司中空编码器组建关节减速电机实现末端绝对位置，也可向外发送脉冲反馈电机位置；详见上位机资料中对[STEP CONFIG]的解释；

HOLLOW SERVO MOTOR

SteadyWin®
Intelligence Drive the Future

OT6213

中空伺服电机 [产品详情]

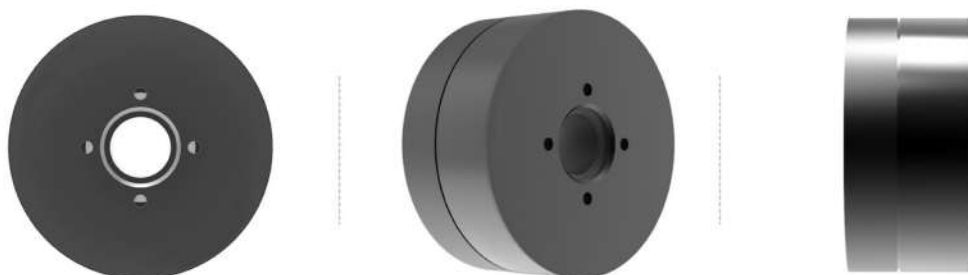
直径:69mm 厚度:32.6mm 重量:360g 内孔最小处直径:16mm

峰值扭矩:1.8 N.M 额定扭矩:0.55 N.M 重复定位精度:±0.006° 绝对精度:±0.006° (标本版)

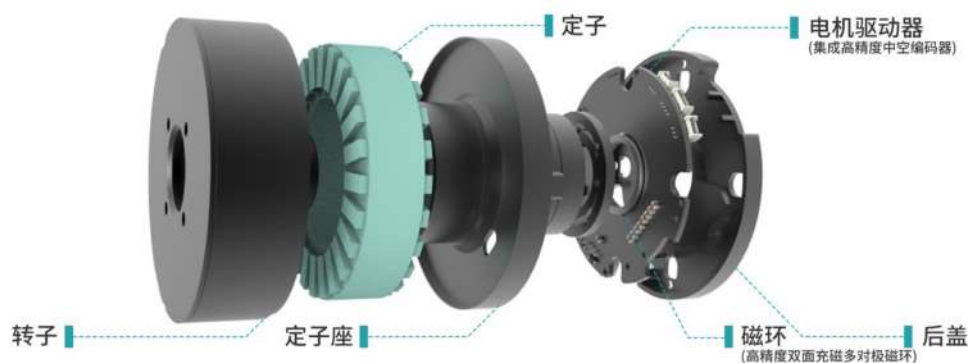
适用场景



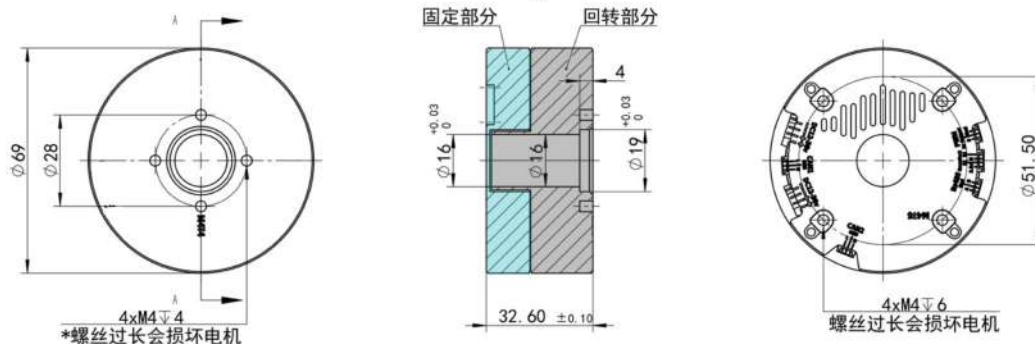
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



HO

PRODUCT
SERIES

中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

OT6213

中空伺服电机[参数]

注意事项:

- 1、禁止私自拆解电机，拆解电机会导致校准失效，同时我司将不再提供退换保修以及售后支持服务；
- 2、所有接口都不支持热插拔，需要先插线后上电，同时控制信号的地线需要接；
- 3、电机在高转速运行过程中不允许突然堵转，突然被动堵转会使用电机反充高压导致驱动器损坏；
- 4、严格按照电机丝印上的电压区间供电，禁止过压使用；
- 5、及时监测电机温度，通过降低功率或者增加散热的方式，使电机工作在合理的温度区间；
- 6、在装入设备前，建议使用我司上位机先进行相同工况的调试；
- 7、及时更新固件以获得更优异的电机性能；

版本	基础参数	数值	单位
	电机类型	无刷伺服电机	
	电压范围(VDC)	12-36	V
[ST-XX-XX]	① 峰值扭矩	1.8	N.M
	额定扭矩	0.55	N.M
	峰值电流	8	A
	② 连续电流	<2	A
[HS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
[LS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
	瞬时功率	288	W
	额定功率	72	W
	外径	69	mm
	内孔最小处直径	16	mm
	厚度	32.6	mm
	重量	360	g
	电机参数		
	极对数	14	
[ST-XX-XX]	线电阻	0.85	Ohm
	线电感	620	uH
	力矩常数	0.23	N.M/A
	转速常数	24	v/krpm
[HS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
[LS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
	支持模式 (*随固件升级模式会有增减)		
	位置模式	位置速度电流三环	
	速度模式	速度电流闭环模式	
	电流(力矩)模式	力矩闭环模式	
	接口型号		
	电源接口	PH2.0-4P	
	控制接口①②	MX1.25-3P	

版本	控制参数	数值	单位
	③ 编码器类型	单圈绝对值	
	④ 编码器分辨率	20	bit
	编码器精度	0.0003	°
[ST-XX-XX]	最高转速	1500	rpm
	最低转速	0.01	rpm
[HS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[LS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[XX-ST-XX]	[位置]重复定位精度	±0.006	°
	[位置]绝对精度	±0.2	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
[XX-PR-XX]	[位置]重复定位精度	±0.003	°
	[位置]绝对精度	±0.05	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
[XX-AB-XX]	[位置]重复定位精度	\	°
	[位置]绝对精度	\	°
	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
	⑤ 温度检测	YES	
	CAN&CANFD波特率	1	Mbps
	CAN&CANFD控制频率	≥2K	Hz
动态参数			
	转子惯量	113.5	kg·mm ²
	轴承型号	71804AC 一对	背对背
	轴承精度	P5	
	⑥ 轴承动载荷Cr	3.6	kN
	⑦ 轴承静载荷C0r	2.5	kN
	⑧ 稳定工作温度区间	5-50	°C
	储存温度	-60-80	°C
	噪声	<50	dB
	接口数量	7	↑
接口功能			
	电源接口	DC12V-36V	2个
	控制接口①	CAN&CANFD	2个
	控制接口②	PWM	1个
	配置接口	RS485	1个
	⑨ 编码器接口	ENCODER2	1个
	配置接口	MX1.25-3P	
	编码器接口	MX1.25-4P	

①电机堵转时的扭矩：

②电机在正常工况下的电流最大值，若连续电流超过此参数，需要降低负载或者增加电机的散热，否则电机过热导致损坏；

③电机在0°-360°范围内有绝对位置，不需要‘找零’，超过1圈位置，断电重启后圈数不记录；

④在CANFD协议下，位置数据以20bit的精度上传；

⑤除OT2206外，其余型号均有温度保护[部分型号为双路（电机和驱动器）温度保护]，温度传感器检测超过70°C会失能电机；

⑥此处参数不代表电机在动态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑦此处参数不代表电机在静态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑧指在此温度范围内可达到参数表所标注的数据，温度过低（实验室-40°C）或者过高（实验室80°C）也可工作，但参数表中部分数据会出现偏差；

⑨可用于与我司中空编码器组建关节减速电机实现末端绝对位置，也可向外发送脉冲反馈电机位置；详见上位机资料中对[STEP CONFIG]的解释；

HOLLOW SERVO MOTOR

SteadyWin®
Intelligence Drive the Future

OT7213

中空伺服电机 [产品详情]

直径:79mm 厚度:32.6mm 重量:420g 内孔最小处直径:31mm

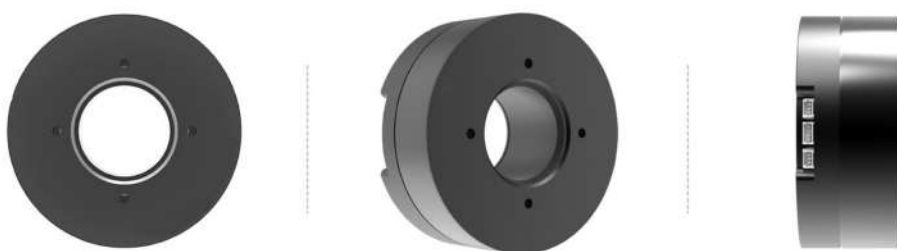
峰值扭矩:2.5 N.M 额定扭矩:1 N.M

重复定位精度:±0.004° 绝对精度:±0.004°(标定版)

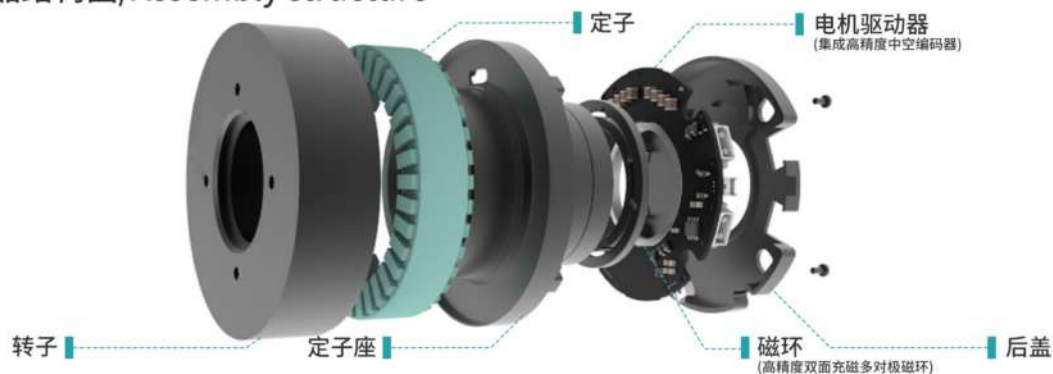
适用场景



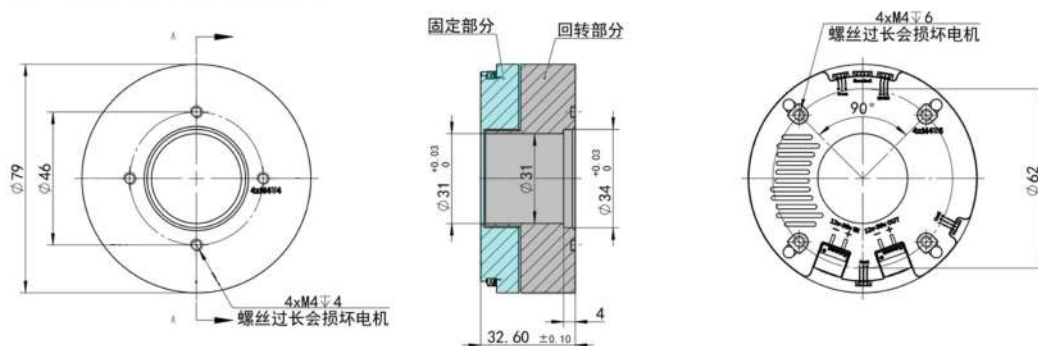
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



HO PRODUCT SERIES

中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

OT 7213

中空伺服电机[参数]

注意事项:

- 1、禁止私自拆解电机，拆解电机会导致校准失效，同时我司将不再提供退换保修以及售后支持服务；
- 2、所有接口都不支持热插拔，需要先插线后上电，同时控制信号的地线需要接；
- 3、电机在高转速运行过程中不允许突然堵转，突然被动堵转会使用电机反充高压导致驱动器损坏；
- 4、严格按照电机丝印上的电压区间供电，禁止过压使用；
- 5、及时监测电机温度，通过降低功率或者增加散热的方式，使电机工作在合理的温度区间；
- 6、在装入设备前，建议使用我司上位机先进行相同工况的调试；
- 7、及时更新固件以获得更优异的电机性能；

版本	基础参数	数值	单位
	电机类型	无刷伺服电机	
	电压范围(VDC)	12-36	V
[ST-XX-XX]	① 峰值扭矩	2.5	N.M
	额定扭矩	1	N.M
	峰值电流	10	A
	② 连续电流	<1.5	A
[HS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
[LS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
	瞬时功率	360	W
	额定功率	54	W
	外径	79	mm
	内孔最小处直径	31	mm
	厚度	32.6	mm
	重量	420	g
	电机参数		
	极对数	21	
[ST-XX-XX]	线电阻	2	Ohm
	线电感	1000	uH
	力矩常数	0.23	N.M/A
	转速常数	24	v/krpm
[HS-XX-XX]	线电阻	0.26	Ohm
	线电感	77	uH
	力矩常数	0.14	N.M/A
	转速常数	15	v/krpm
[LS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
	支持模式 (*随固件升级模式会有增减)		
	位置模式	位置速度电流三环	
	速度模式	速度电流闭环模式	
	电流(力矩)模式	力矩闭环模式	
	接口型号		
	电源接口	XT30	
	控制接口①②	MX1.25-3P	

版本	控制参数	数值	单位
	③ 编码器类型	单圈绝对值	
[ST-XX-XX]	④ 编码器分辨率	20	bit
	编码器精度	0.0003	°
	最高转速	800	rpm
[HS-XX-XX]	最低转速	0.01	rpm
	最高转速	2400	rpm
	最低转速	1	rpm
[LS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[XX-ST-XX]	[位置]重复定位精度	±0.004	°
	[位置]绝对精度	±0.2	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
[XX-PR-XX]	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
	[位置]重复定位精度	±0.002	°
	[位置]绝对精度	±0.05	°
[XX-AB-XX]	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
	[位置]重复定位精度	\	°
	[位置]绝对精度	\	°
	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
	⑤ 温度检测	YES	
	CAN&CANFD波特率	1	Mbps
	CAN&CANFD控制频率	≥2K	Hz
动态参数			
	转子惯量	174.4	kg·mm ²
	轴承型号	61807 一对	
	轴承精度	P5	
	⑥ 轴承动载荷Cr	4.55	kN
	⑦ 轴承静载荷C0r	3.6	kN
	⑧ 稳定工作温度区间	5-50	°C
	储存温度	-60-80	°C
	噪声	<50	dB
	接口数量	7	↑
接口功能			
	电源接口	DC12V-36V	2个
	控制接口①	CAN&CANFD	2个
	控制接口②	PWM	1个
	配置接口	RS485	1个
	⑨ 编码器接口	ENCODER2	1个
	配置接口	MX1.25-3P	
	编码器接口	MX1.25-4P	

①电机堵转时的扭矩；

②电机在正常工况下的电流最大值，若连续电流超过此参数，需要降低负载或者增加电机的散热，否则电机过热导致损坏；

③电机在0°-360°范围内有绝对位置，不需要‘找零’，超过1圈位置，断电重启后圈数不记录；

④在CANFD协议下，位置数据以20bit的精度上传；

⑤除OT2206外，其余型号均有温度保护[部分型号为双路（电机和驱动器）温度保护]，温度传感器检测超过70°C会失能电机；

⑥此处参数不代表电机在动态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑦此处参数不代表电机在静态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；

⑧指在此温度范围内可达到参数表所标注的数据，温度过低（实验室-40°C）或者过高（实验室80°C）也可工作，但参数表中部分数据会出现偏差；

⑨可用于与我司中空编码器组建关节减速电机实现末端绝对位置，也可向外发送脉冲反馈电机位置；详见上位机资料中对[STEP CONFIG]的解释；

HOLLOW SERVO MOTOR

SteadyWin®
Intelligence Drive the Future

OT8110

中空伺服电机 [产品详情]

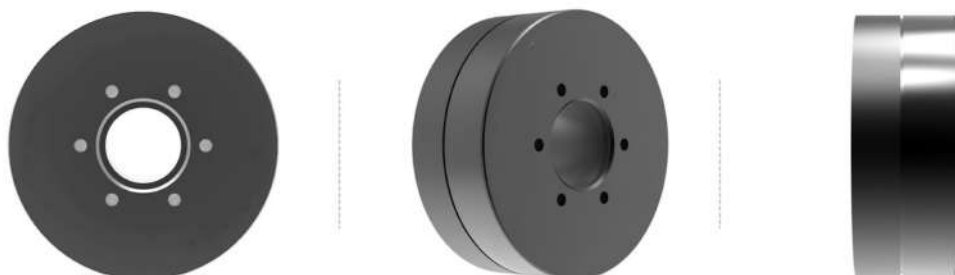
直径:89mm 厚度:34mm 重量:540g 内孔最小处直径:25mm

峰值扭矩:3.6 N.M 额定扭矩:1.4 N.M 重复定位精度:±0.004° 绝对精度:±0.004° (标定版)

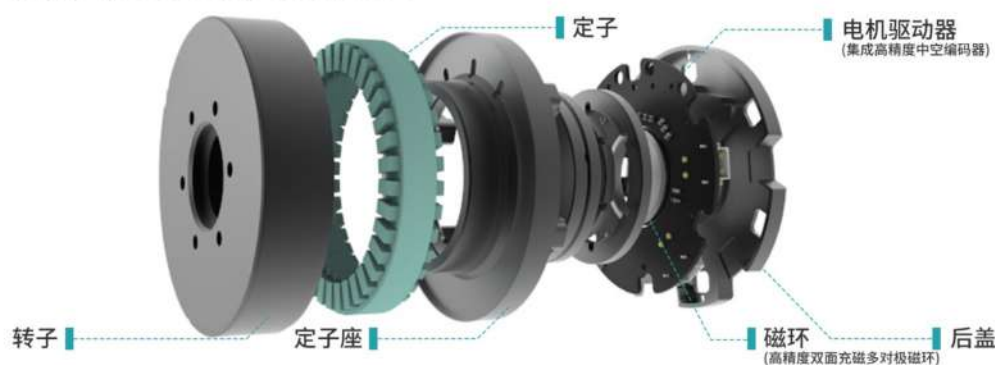
适用场景



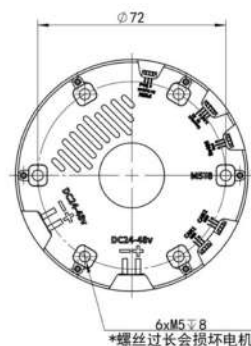
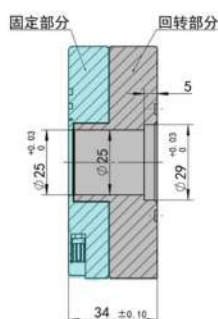
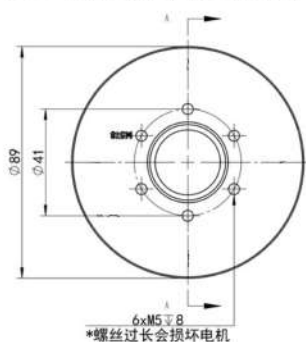
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



HO PRODUCT SERIES

中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

OT8110

中空伺服电机[参数]

注意事项:

- 1、禁止私自拆解电机，拆解电机会导致校准失效，同时我司将不再提供退换保修以及售后支持服务；
- 2、所有接口都不支持热插拔，需要先插线后上电，同时控制信号的地线需要接；
- 3、电机在高转速运行过程中不允许突然堵转，突然被动堵转会使用电机反充高压导致驱动器损坏；
- 4、严格按照电机丝印上的电压区间供电，禁止过压使用；
- 5、及时监测电机温度，通过降低功率或者增加散热的方式，使电机工作在合理的温度区间；
- 6、在装入设备前，建议使用我司上位机先进行相同工况的调试；
- 7、及时更新固件以获得更优异的电机性能；

版本	基础参数	数值	单位
	电机类型	无刷伺服电机	
	电压范围(VDC)	24-48	V
[ST-XX-XX]	① 峰值扭矩	3.6	N.M
	额定扭矩	1.4	N.M
	峰值电流	9	A
	② 连续电流	<3	A
[HS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
[LS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
	瞬时功率	432	W
	额定功率	144	W
	外径	89	mm
	内孔最小处直径	25	mm
	厚度	34	mm
	重量	540	g
	电机参数		
	极对数	21	
[ST-XX-XX]	线电阻	3.55	Ohm
	线电感	1800	uH
	力矩常数	0.4	N.M/A
	转速常数	40	v/krpm
[HS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
[LS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
	支持模式 (*随固件升级模式会有增减)		
	位置模式	位置速度电流三环	
	速度模式	速度电流闭环模式	
	电流(力矩)模式	力矩闭环模式	
	接口型号		
	电源接口	XT30	
	控制接口①②	MX1.25-3P	

版本	控制参数	数值	单位
	③ 编码器类型	单圈绝对值	
	④ 编码器分辨率	20	bit
	编码器精度	0.0003	°
[ST-XX-XX]	⑩ 最高转速	900	rpm
	最低转速	0.01	rpm
	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[HS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[LS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[XX-ST-XX]	[位置]重复定位精度	\	°
	[位置]绝对精度	\	°
	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
[XX-PR-XX]	[位置]重复定位精度	±0.002	°
	[位置]绝对精度	±0.05	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
[XX-AB-XX]	[位置]重复定位精度	\	°
	[位置]绝对精度	\	°
	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
	⑤ 温度检测	YES	
	CAN&CANFD波特率	1	Mbps
	CAN&CANFD控制频率	≥2K	Hz
动态参数			
	转子惯量	290	kg·mm ²
	轴承型号	RB3010UU	交叉滚子
	轴承精度	P5	
	⑥ 轴承动载荷Cr	7.35	kN
	⑦ 轴承静载荷C0r	8.36	kN
	⑧ 稳定工作温度区间	5-50	°C
	储存温度	-60-80	°C
	噪声	<50	dB
	接口数量	7	↑
接口功能			
	电源接口	DC24V-48V	2个
	控制接口①	CAN&CANFD	2个
	控制接口②	PWM	1个
	配置接口	RS485	1个
	⑨ 编码器接口	ENCODER2	1个
	配置接口	MX1.25-3P	
	编码器接口	MX1.25-4P	

- ①电机堵转时的扭矩；
- ②电机在正常工况下的电流最大值，若连续电流超过此参数，需要降低负载或者增加电机的散热，否则电机可能会过热导致损坏；
- ③电机在0°-360°范围内有绝对位置，不需要'找零'，超过1圈位置，断电重启后圈数不记录；
- ④在CANFD协议下，位置数据以20bit的精度上传；
- ⑤除OT2206外，其余型号均有温度保护[部分型号为双路（电机和驱动器）温度保护]，温度传感器检测超过70°C会失能电机；
- ⑥此处参数不代表电机在动态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；
- ⑦此处参数不代表电机在静态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；
- ⑧指在此温度范围内可达到参数表所标注的数据，温度过低（实验室-40°C）或者过高（实验室80°C）也可工作，但参数表中部分数据会出现偏差；
- ⑨可用于与我司中空编码器组建关节减速电机实现末端绝对位置，也可向外发送脉冲反馈电机位置；详见上位机资料中对[STEP CONFIG]的解释；

SteadyWin®

Intelligence Drive the Future

HOLLOW SERVO MOTOR

OT10010

中空伺服电机 [产品详情]

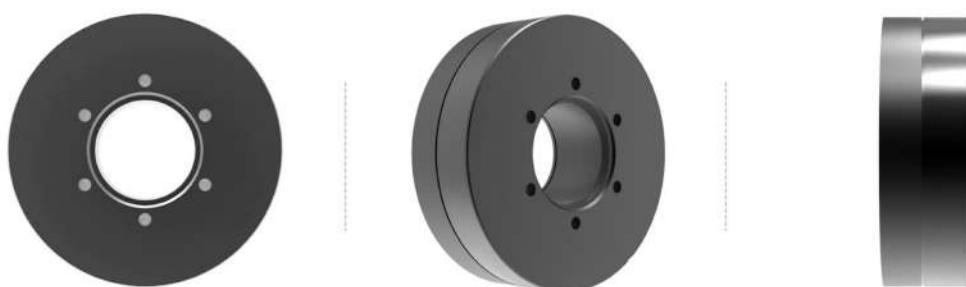
直径:109mm 厚度:34mm 重量:767g 内孔最小处直径:40mm

峰值扭矩:7 N.M 额定扭矩:1.8 N.M 重复定位精度:±0.004° 绝对精度:±0.004°(标定制)

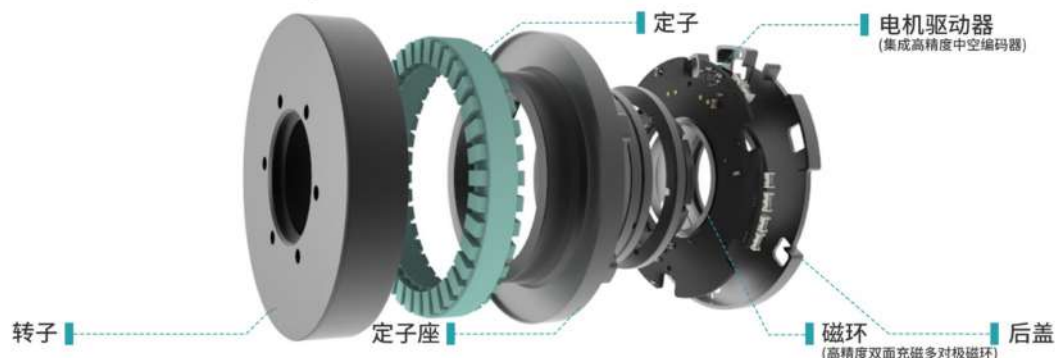
适用场景



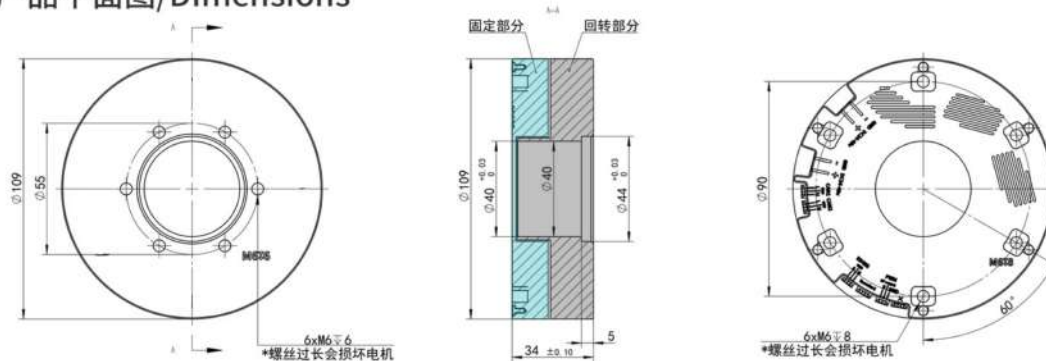
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



HO PRODUCT SERIES

中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

OT10010

中空伺服电机[参数]

注意事项:

- 1、禁止私自拆解电机，拆解电机会导致校准失效，同时我司将不再提供退换保修以及售后支持服务；
- 2、所有接口都不支持热插拔，需要先插线后上电，同时控制信号的地线需要接；
- 3、电机在高转速运行过程中不允许突然堵转，突然被动堵转会使用电机反充高压导致驱动器损坏；
- 4、严格按照电机丝印上的电压区间供电，禁止过压使用；
- 5、及时监测电机温度，通过降低功率或者增加散热的方式，使电机工作在合理的温度区间；
- 6、在装入设备前，建议使用我司上位机先进行相同工况的调试；
- 7、及时更新固件以获得更优异的电机性能；

版本	基础参数	数值	单位
	电机类型	无刷伺服电机	
	电压范围(VDC)	24-48	V
[ST-XX-XX]	① 峰值扭矩	7	N.M
	额定扭矩	1.8	N.M
	峰值电流	8	A
	② 连续电流	<2	A
[HS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
[LS-XX-XX]	峰值扭矩	\	N.M
	额定扭矩	\	N.M
	峰值电流	\	A
	连续电流	\	A
	瞬时功率	384	W
	额定功率	96	W
	外径	109	mm
	内孔最小处直径	40	mm
	厚度	34	mm
	重量	767	g
	电机参数		
	极对数	21	
[ST-XX-XX]	线电阻	0.57	Ohm
	线电感	275	uH
	力矩常数	0.25	N.M/A
	转速常数	32	v/krpm
[HS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
[LS-XX-XX]	线电阻	\	Ohm
	线电感	\	uH
	力矩常数	\	N.M/A
	转速常数	\	v/krpm
	支持模式 (*随固件升级模式会有增减)		
	位置模式	位置速度电流三闭环	
	速度模式	速度电流闭环模式	
	电流(力矩)模式	力矩闭环模式	
	接口型号		
	电源接口	XT30	
	控制接口①②	MX1.25-3P	

版本	控制参数	数值	单位
	③ 编码器类型	单圈绝对值	
	④ 编码器分辨率	20	bit
	编码器精度	0.0003	°
[ST-XX-XX]	⑩ 最高转速	1400	rpm
	最低转速	0.01	rpm
	最高转速	\	rpm
[HS-XX-XX]	最低转速	\	rpm
	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
[LS-XX-XX]	最高转速	\	rpm
	最低转速	\	rpm
	[位置]重复定位精度	\	°
[XX-ST-XX]	[位置]绝对精度	\	°
	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
[XX-PR-XX]	[位置]重复定位精度	±0.002	°
	[位置]绝对精度	±0.05	°
	[速度]速度变动率	<±0.5	%
[XX-AB-XX]	[速度]速度分辨率	0.0001	Hz
	[位置]重复定位精度	\	°
	[位置]绝对精度	\	°
[XX-AB-XX]	[速度]速度变动率	\	%
	[速度]速度分辨率	\	Hz
	⑤ 温度检测	YES	
	CAN&CANFD波特率	1	Mbps
	CAN&CANFD控制频率	≥2K	Hz
	动态参数		
	转子惯量	630	kg·mm ²
	轴承型号	RB4510UU	交叉滚子
	轴承精度	P5	
	⑥ 轴承动载荷Cr	8.62	kN
	⑦ 轴承静载荷C0r	11.3	kN
	⑧ 稳定工作温度区间	5-50	°C
	储存温度	-60-80	°C
	噪声	<50	dB
	接口数量	7	↑
	接口功能		
	电源接口	DC24V-48V	2个
	控制接口①	CAN&CANFD	2个
	控制接口②	PWM	1个
	配置接口	RS485	1个
	⑨ 编码器接口	ENCODER2	1个
	配置接口	MX1.25-3P	
	编码器接口	MX1.25-4P	

- ①电机堵转时的扭矩；
- ②电机在正常工况下的电流最大值，若连续电流超过此参数，需要降低负载或者增加电机的散热，否则电机可能会过热导致损坏；
- ③电机在0°-360°范围内有绝对位置，不需要'找零'，超过1圈位置，断电重启后圈数不记录；
- ④在CANFD协议下，位置数据以20bit的精度上传；
- ⑤除OT2206外，其余型号均有温度保护[部分型号为双路（电机和驱动器）温度保护]，温度传感器检测超过70°C会失能电机；
- ⑥此处参数不代表电机在动态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；
- ⑦此处参数不代表电机在静态下可以承受相应的轴向或者径向载荷，此参数需要代入《机械设计手册-轴承选型》相关章节进行校核；
- ⑧指在此温度范围内可达到参数表所标注的数据，温度过低（实验室-40°C）或者过高（实验室80°C）也可工作，但参数表中部分数据会出现偏差；
- ⑨可用于与我司中空编码器组建关节减速电机实现末端绝对位置，也可向外发送脉冲反馈电机位置；详见上位机资料中对[STEP CONFIG]的解释；

HOLLOW SERVO MOTOR

SteadyWin®
Intelligence Drive the Future

OT10025

中空伺服电机 [产品详情]

直径:109mm 厚度:49mm 重量:1130g 内孔最小处直径:50mm

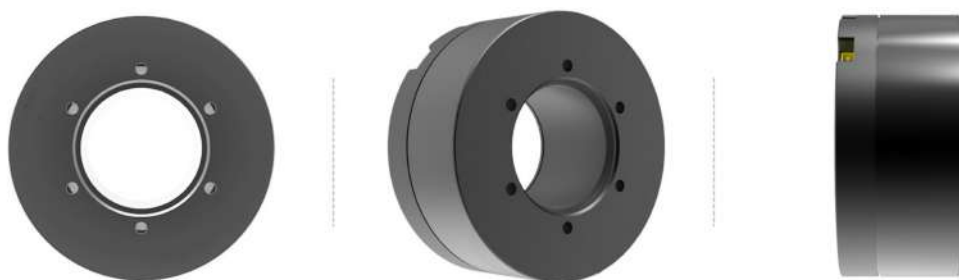
峰值扭矩:15 N.M 额定扭矩:4 N.M

重复定位精度:±0.004° 绝对精度:±0.004° (标定制)

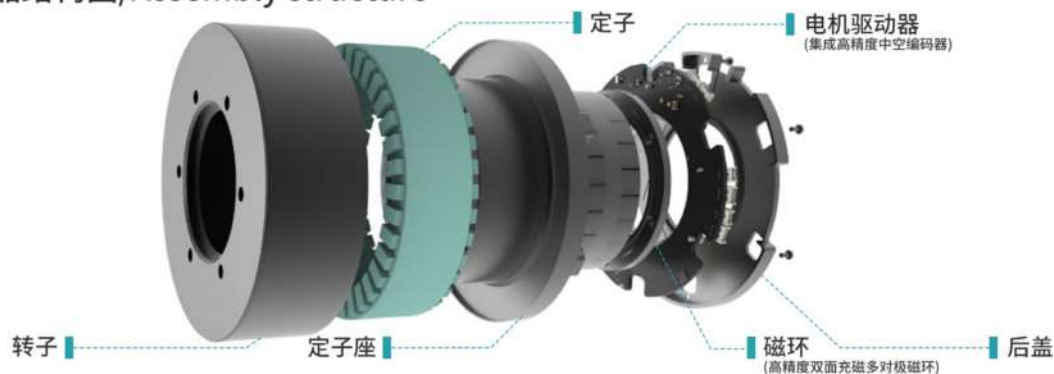
适用场景



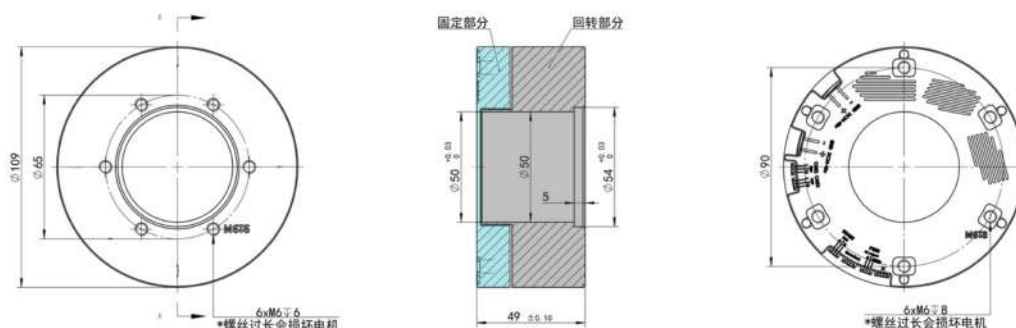
产品实物图/Product



产品结构图/Assembly structure



产品平面图/Dimensions



HO

PRODUCT
SERIES

中空伺服电机 HOLLOW SERVO MOTOR

