

一体化中空直驱模组  
Integrated hollow direct drive module

# RMD-H-中空系列

RMD-H-Hollow Series

驱动集成 / 高精度 / 大空洞 / 高速

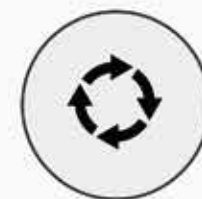
Drive integration / high precision / large hollow / high speed



懂你的心 更懂如何用心

Understand what you need in heart and  
know how to make effort diligently

11



低速稳

STABLE AT LOW SPEED



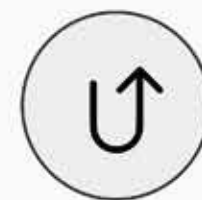
低噪音

LOW NOISE



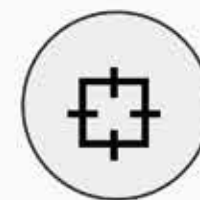
高精度

HIGH PRECISION



承载力强

STRONG CARRYING CAPACITY



精准控制

PRECISE CONTROL



便捷操作

EASY TO OPERATE

## RMD-H系列产品命名规则

RMD-L SERIES NAMING CONVENTIONS

H SERIES DIVERSIFIED APPLICABLE SCENARIOS

## H系列多元化适用场景


 人形机器人  
Humanoid robots

 机械臂  
Robotic arm

 外骨骼机器人  
Exoskeleton robots

 四足机器人  
Quadruped robots

 AGV智能搬运车  
AGV smart truck

 ARU 机器人技术  
ARU Robotics

## RMD-H-70-15-200-C

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

- ① 品牌名称: RMD (Reducer Motor Drive)  
Brand Name R-Reducer M-Motor D-Drive
- ② H代表系列名: 一体化中空直驱模组  
H Stands For The Series Name: Integrated Hollow Direct Drive Actuator
- ③ 70代表基座号 例如: 50/70/90等  
70 Represent Motor Model Number e.g: 50/70/90 etc
- ④ 定子叠高 15  
Stator stack height 15
- ⑤ 电机功率 200  
Motor power
- ⑥ 通信方式 C: CAN BUS E: Ethercat  
Communication C: CAN BUS E: Ethercat

例如 For example

型号	RMD-H-90-15-400-C
说明	RMD: 品牌名 H: 中空直驱系列 90: 基座号 15: 定子叠高 400: 电机功率 C: CAN bus 通信

Model	RMD-H-90-15-400-C
-------	-------------------

Illustrate	RMD: Brand Name H: Hollow Direct Drive Series 90: Motor Model Number 15: Stator stack height 400: Motor power C: Communication C: CAN Bus
------------	--

系列名 Series Name

RMD-H

电机简称 Motor Simplified Name

H-50-15



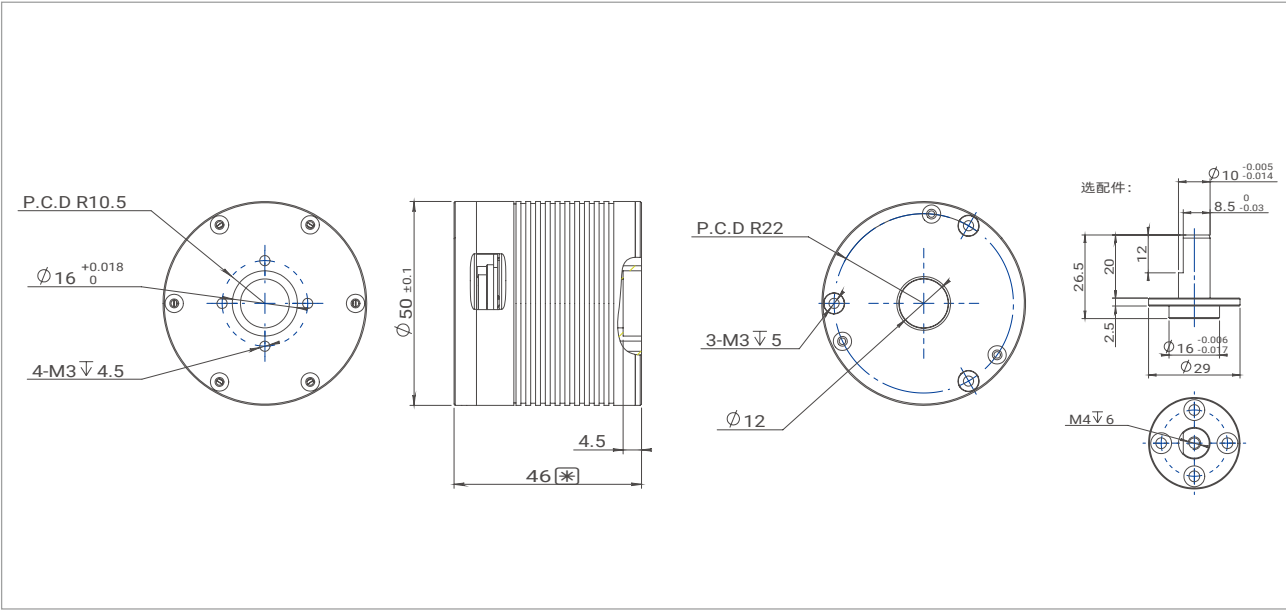
单编码器 Single Encoder

型号 Actuator Full Name	抱闸/非抱闸 With Brake/Without Brake	通信方式 Communication
RMD-H-50-15-100-C	N (without brake)	CAN BUS

产品参数 Product Parameters

参数 Parameters	单位 Unit	H-50-15
输入电压 Input Voltage	V	24
空载转速 No Load Speed	RPM	3200
空载电流 No Load Current	A	0.4
额定转速 Rated Speed	RPM	2500
额定转矩 Rated Torque	N.m	0.35
额定功率 Rated Power	W	91.6
额定电流 Rated Current	A	4.9
峰值扭矩 Peak Torque	N.m	0.9
峰值电流 Peak Current	A	12.4
效率 Efficiency	%	>83%
反电势常数 Back-EMF Constant	Vdc/Krpm	7.93
扭矩常数 Torque Constant	N.m/A	0.07
线电阻 Phase Resistance	Ω	0.4
线电感 Phase Inductance	mH	0.19
极对数 Pole Pair	—	13
齿槽转矩 Cogging Torque	mN.m	12
接线方式 3 Phase Connection	—	Y
最大轴向负载Max Axial Payload	N	489
最大径向负载Max Radial Payload	N	100
转动惯量 Inertia	Kg.m²	0.005
编码器类型及接口 Encoder Type&Interface	—	ABS-17bit
重复定位精度 Repeat Position Accuracy	Degree	< 0.01 Degree
通信方式 Communication	—	CAN
重量 Weight	Kg	0.24
绝缘等级 insulation grade	—	F

尺寸安装图 Installation Drawing





系列名 Series Name  
**RMD-H**  
电机简称 Motor Simplified Name  
**H-70-15**



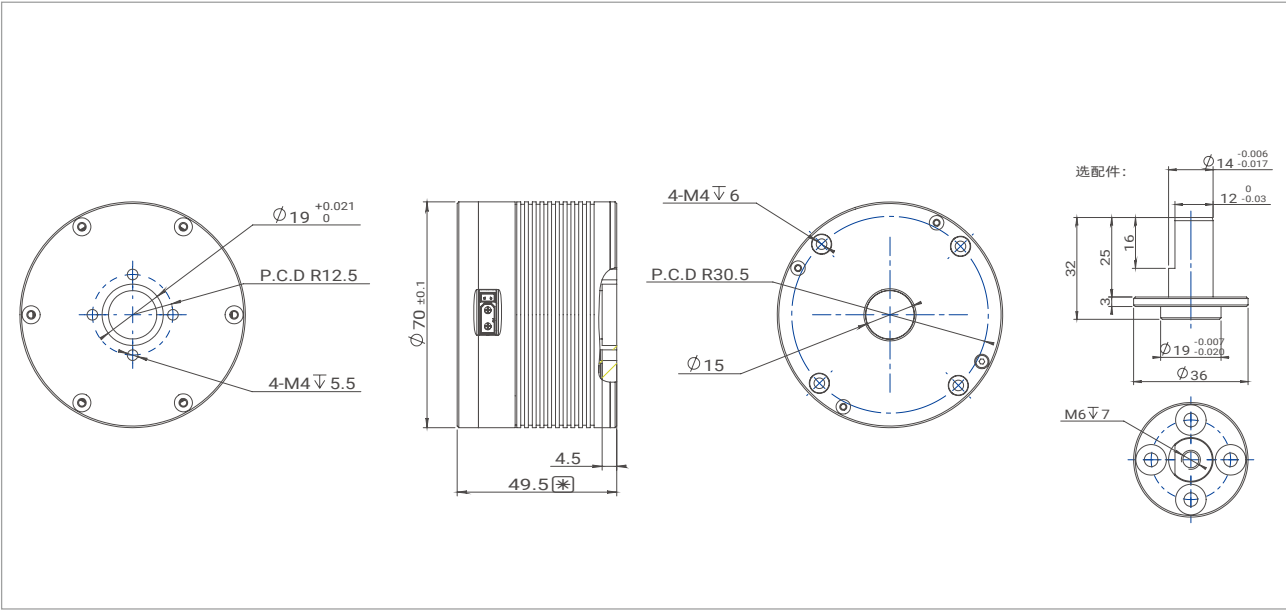
单编码器 Single Encoder

型号 Actuator Full Name	抱闸/非抱闸 With Brake/Without Brake	通信方式 Communication
RMD-H-70-15-200-C	N (without brake)	CAN BUS

产品参数 Product Parameters

参数 Parameters	单位 Unit	H-70-15
输入电压 Input Voltage	V	48
空载转速 No Load Speed	RPM	2800
空载电流 No Load Current	A	0.18
额定转速 Rated Speed	RPM	2400
额定转矩 Rated Torque	N.m	0.8
额定功率 Rated Power	W	200
额定电流 Rated Current	A	4.4
峰值扭矩 Peak Torque	N.m	2
峰值电流 Peak Current	A	13.2
效率 Efficiency	%	>84%
反电势常数 Back-EMF Constant	Vdc/Krpm	17
扭矩常数 Torque Constant	N.m/A	0.18
线电阻 Phase Resistance	Ω	0.5
线电感 Phase Inductance	mH	0.55
极对数 Pole Pair	—	13
齿槽转矩 Cogging Torque	mN.m	30.83
接线方式 3 Phase Connection	—	Y
最大轴向负载Max Axial Payload	N	1870
最大径向负载Max Radial Payload	N	440
转动惯量 Inertia	Kg.m²	0.01
编码器类型及接口 Encoder Type&Interface	—	ABS-17bit
重复定位精度 Repeat Position Accuracy	Degree	< 0.01 Degree
通信方式 Communication	—	CAN
重量 Weight	Kg	0.47
绝缘等级 insulation grade	—	F

尺寸安装图 Installation Drawing



系列名 Series Name

RMD-H

电机简称 Motor Simplified Name

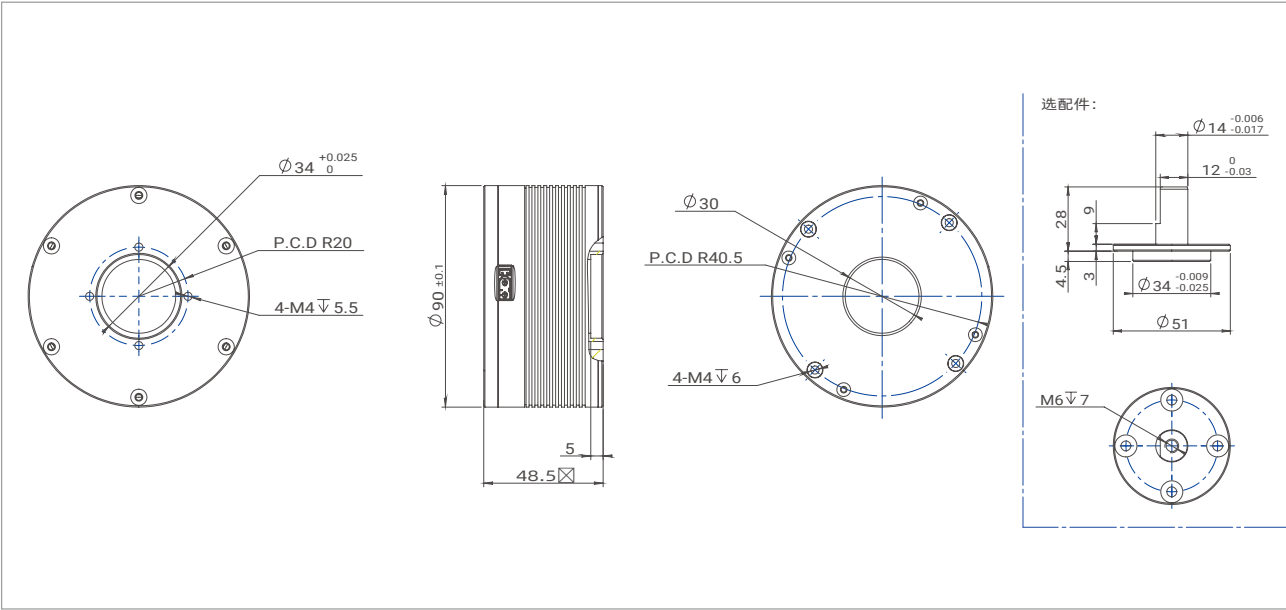
H-90-15



单编码器 Single Encoder

型号 Actuator Full Name	抱闸/非抱闸 With Brake/Without Brake	通信方式 Communication
RMD-H-90-15-400-C	N (without brake)	CAN BUS

尺寸安装图 Installation Drawing



产品参数 Product Parameters

参数 Parameters	单位 Unit	H-90-15
输入电压 Input Voltage	V	48
空载转速 No Load Speed	RPM	2000
空载电流 No Load Current	A	0.35
额定转速 Rated Speed	RPM	1600
额定转矩 Rated Torque	N.m	1.5
额定功率 Rated Power	W	252
额定电流 Rated Current	A	6.6
峰值扭矩 Peak Torque	N.m	3.75
峰值电流 Peak Current	A	19.8
效率 Efficiency	%	>83%
反电势常数 Back-EMF Constant	Vdc/Krpm	21.1
扭矩常数 Torque Constant	N.m/A	0.23
线电阻 Phase Resistance	Ω	0.35
线电感 Phase Inductance	mH	0.28
极对数 Pole Pair	—	16
齿槽转矩 Cogging Torque	mN.m	64
接线方式 3 Phase Connection	—	Y
最大轴向负载Max Axial Payload	N	2350
最大径向负载Max Radial Payload	N	770
转动惯量 Inertia	Kg.m²	0.05
编码器类型及接口 Encoder Type&Interface	—	ABS-17bit
重复定位精度 Repeat Position Accuracy	Degree	< 0.01 Degree
通信方式 Communication	—	CAN
重量 Weight	Kg	0.71
绝缘等级 insulation grade	—	F