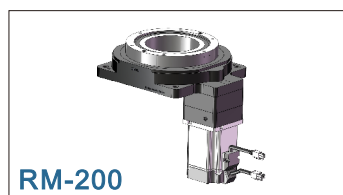
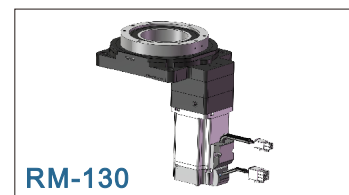
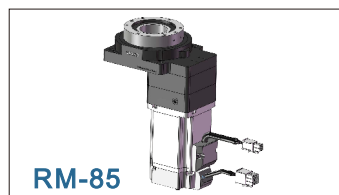
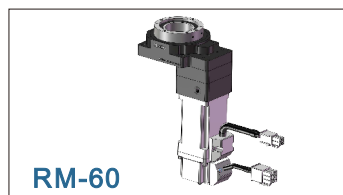


中空旋转平台 Hollow rotary actuator

RM

采用交叉滚子轴承，大中空口径，实现高精度和高刚性



RM series 中空旋转平台 (Hollow rotary actuator)



中空结构，内置高精密交叉滚子轴承，具有高精度和高性价比的特点。

60mm 85mm 130mm 200mm



可多个方位安装，可直接将需要装置的工作台及机械手臂安装在旋转平台上。



可通过中空结构进行配线、配管，方便简洁。



精度寿命可达20000小时。

中空旋转平台

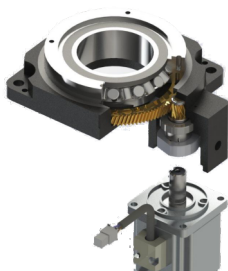
Hollow rotary actuator

RM

采用交叉滚子轴承，大中空口径，实现高精度和高刚性

■ 内置大口径精密交叉滚子轴承

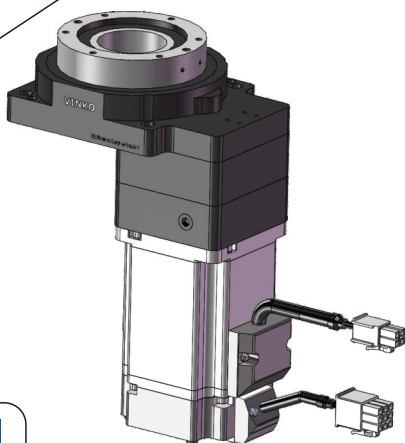
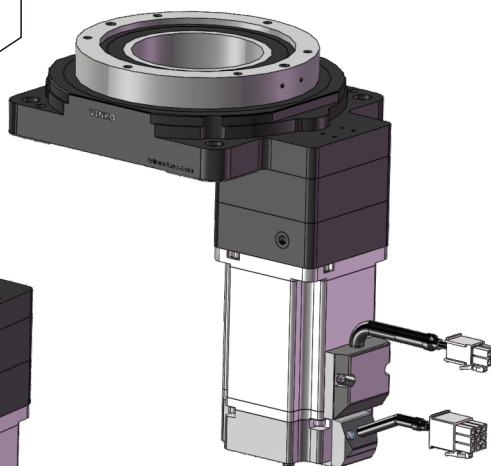
- ▶ 内置大口径精密交叉滚子轴承，实现高精度、高刚性的转动。
- ▶ 斜齿齿轮啮合，兼具运行平稳，低噪音的特点。
- ▶ 安装高度低，节省安装空间。



重复定位精度： $\pm 5 \text{ arcsec}$
端面/径向跳动值： $\pm 0.005 \text{ mm}$

■ 中空结构，可简洁配线、配管

- ▶ 大口径中空结构让配线、配管变得简洁方便。避免线缆缠绕和复杂配管结构。



■ 多种输入方式

- ▶ 可直接安装伺服电机或步进电机，也可以加装行星减速机增加减速比或直角型减速机调整电机安装方向。



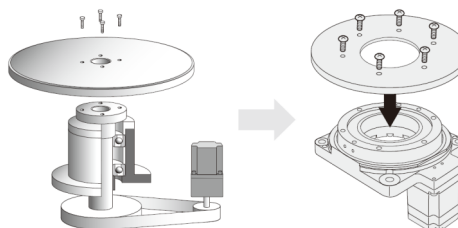
行星式

直角式

(注：本功能依据客户要求另行选配和购买)

■ 节省安装空间和时间

- ▶ 可直接将工作台及机械手臂等安装在旋转平台上，和通过同步带轮等机构相比，可减少机构设计，零件调试和皮带调节的时间。

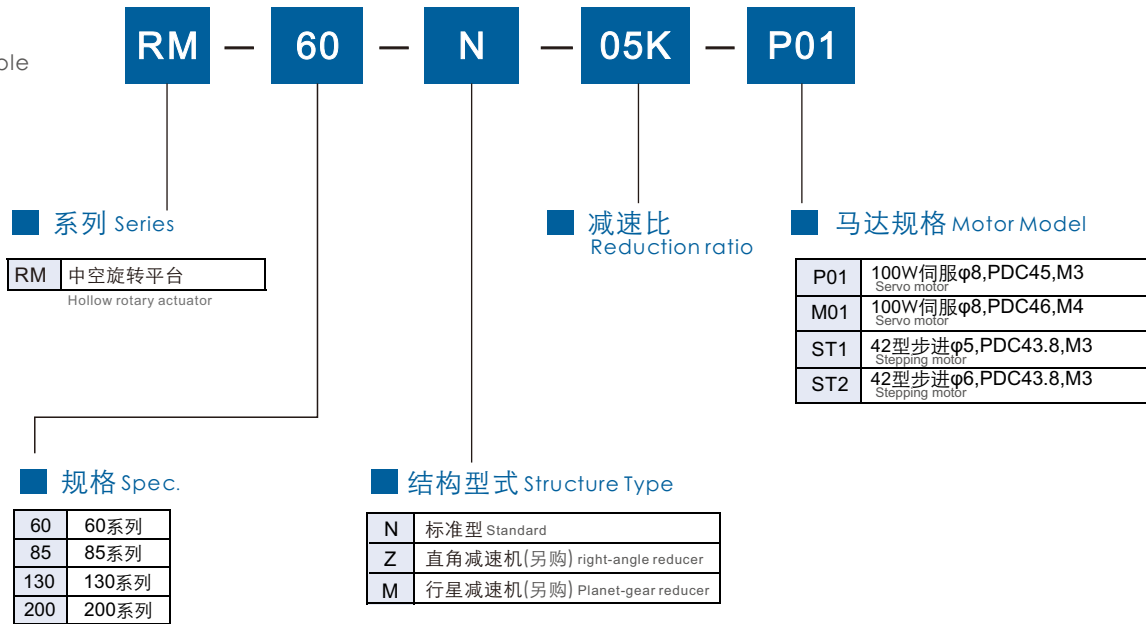


电机+同步带+轴承结构

RM中空旋转平台

■ 型号说明

示例：
Example



中空旋转平台

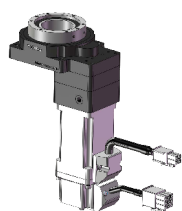
Hollow rotary actuator

RM

采用交叉滚子轴承，大中空口径，实现高精度和高刚性

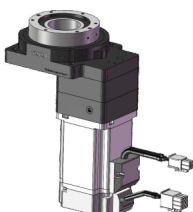
产品概述

RM-60



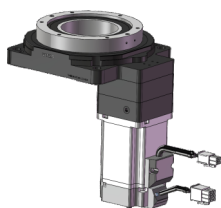
本体尺寸 Dimension	60×60 mm
减速比 Reduction ratio	5, 10
适配电机 Motor	50~100W伺服电机/42型步进电机
轴承种类 Bearing type	交叉滚子轴承
重复定位精度 Repeatability	±5 arc sec

RM-85



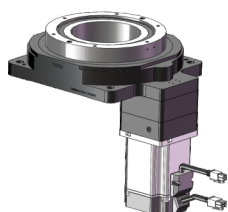
本体尺寸 Dimension	85×85 mm
减速比 Reduction ratio	5, 10, 15
适配电机 Motor	50W~400W伺服电机/42~57型步进电机
轴承种类 Bearing type	交叉滚子轴承
重复定位精度 Repeatability	±5 arc sec

RM-130



本体尺寸 Dimension	130×130 mm
减速比 Reduction ratio	10, 18
适配电机 Motor	200W~400W伺服电机/57型步进电机
轴承种类 Bearing type	交叉滚子轴承
重复定位精度 Repeatability	±5 arc sec

RM-200



本体尺寸 Dimension	200×200 mm
减速比 Reduction ratio	10, 18
适配电机 Motor	750W伺服电机/86型步进电机
轴承种类 Bearing type	交叉滚子轴承
重复定位精度 Repeatability	±5 arc sec

RM-60

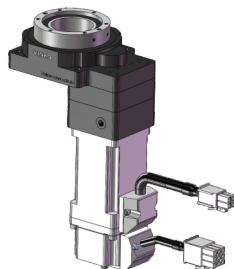
中空旋转平台 Hollow rotary actuator
 本体尺寸60×60mm Dimension 60×60 mm

内置交叉滚子轴承
 Cross roller bearing inside

型号 Model	RM-60 - ① - ② - ③												
	类别 Series	规格 Spec.	结构型式 Structure type	减速比 Reduction ratio									
		<table border="1"> <tr><td>N</td><td>标准型 Standard</td></tr> <tr><td>Z</td><td>直角减速机(另购) Right-angle reducer</td></tr> <tr><td>M</td><td>行星减速机(另购) Planet-gear reducer</td></tr> </table>	N	标准型 Standard	Z	直角减速机(另购) Right-angle reducer	M	行星减速机(另购) Planet-gear reducer	<table border="1"> <tr><td>05K</td><td>减速比为5 Reduction ratio:5</td></tr> <tr><td>10K</td><td>减速比为10 Reduction ratio:10</td></tr> </table>	05K	减速比为5 Reduction ratio:5	10K	减速比为10 Reduction ratio:10
N	标准型 Standard												
Z	直角减速机(另购) Right-angle reducer												
M	行星减速机(另购) Planet-gear reducer												
05K	减速比为5 Reduction ratio:5												
10K	减速比为10 Reduction ratio:10												
			马达规格 Motor model										
			<table border="1"> <tr><td>P01</td><td>100W伺服φ8,PDC45,M3 Servo motor</td></tr> <tr><td>M01</td><td>100W伺服φ8,PDC46,M4 Servo motor</td></tr> <tr><td>ST1</td><td>42型步进φ5,PDC43.8,M3 Standard motor</td></tr> <tr><td>ST2</td><td>42型步进φ6,PDC43.8,M3 Standard motor</td></tr> </table>	P01	100W伺服φ8,PDC45,M3 Servo motor	M01	100W伺服φ8,PDC46,M4 Servo motor	ST1	42型步进φ5,PDC43.8,M3 Standard motor	ST2	42型步进φ6,PDC43.8,M3 Standard motor		
P01	100W伺服φ8,PDC45,M3 Servo motor												
M01	100W伺服φ8,PDC46,M4 Servo motor												
ST1	42型步进φ5,PDC43.8,M3 Standard motor												
ST2	42型步进φ6,PDC43.8,M3 Standard motor												



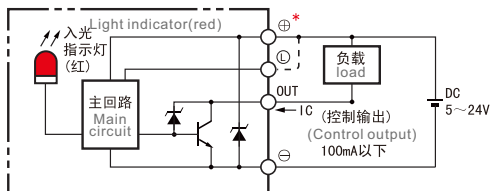
大口径精密交叉滚子轴承，具有高精度和高刚性的特征。
 可多个方位安装，可直接将需要装置的工作台及机械手臂安装在旋转平台上。
 可通过中空结构进行配线、配管，方便简洁。



技术参数 Specification

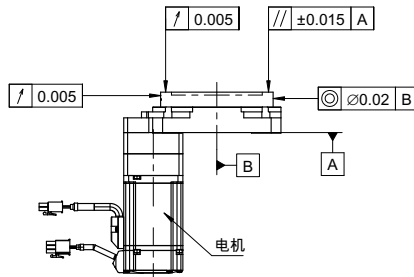
项目	RM-60-05K	RM-60-10K
适配伺服电机功率	50~100W	
适配步进电机功率	42型步进电机	
旋转平台轴承	交叉滚子轴承	
本体减速比	5	10
容许转矩 (N·m)	10	6.5
容许惯性力矩 (N·m)	20	13
容许盘面输出转速 (r/min)	200	
重复定位精度 (arc-sec)	5	
定位精度 (arc-min)	±0.5	
容许轴向负载 (N)	250	
转动惯量 (J: kg·m ²)	4.5×10 ⁻⁴	
平台端面跳动 (mm)	±0.005	
平台径向跳动 (mm)	±0.005	
旋转平台平行度 (mm)	±0.015	
旋转平台同心度 (mm)	±0.01	
精度寿命 (h)	25000	
重量 (kg)	0.55	
防护等级	IP40	

感应器接线图 Sensor Layout



* 端子配置因型号而异，请通过外形尺寸图进行确认。
 The terminal configuration is different from the model, please confirm by the outline size chart.

平台机械精度(空载时) Table Precision



- 选型指南
- IK系列 单轴机器人
- IX系列 单轴机器人
- BS系列 单轴机器人
- BSC系列 单轴机器人
- TSN系列 单轴机器人
- TSC系列 单轴机器人
- IRV2/IRV3系列 直交机器人
- EG系列 电动夹爪
- RM系列 中空旋转平台**
- 参考资料

- RM-60**
- RM-85
- RM-130
- RM-200

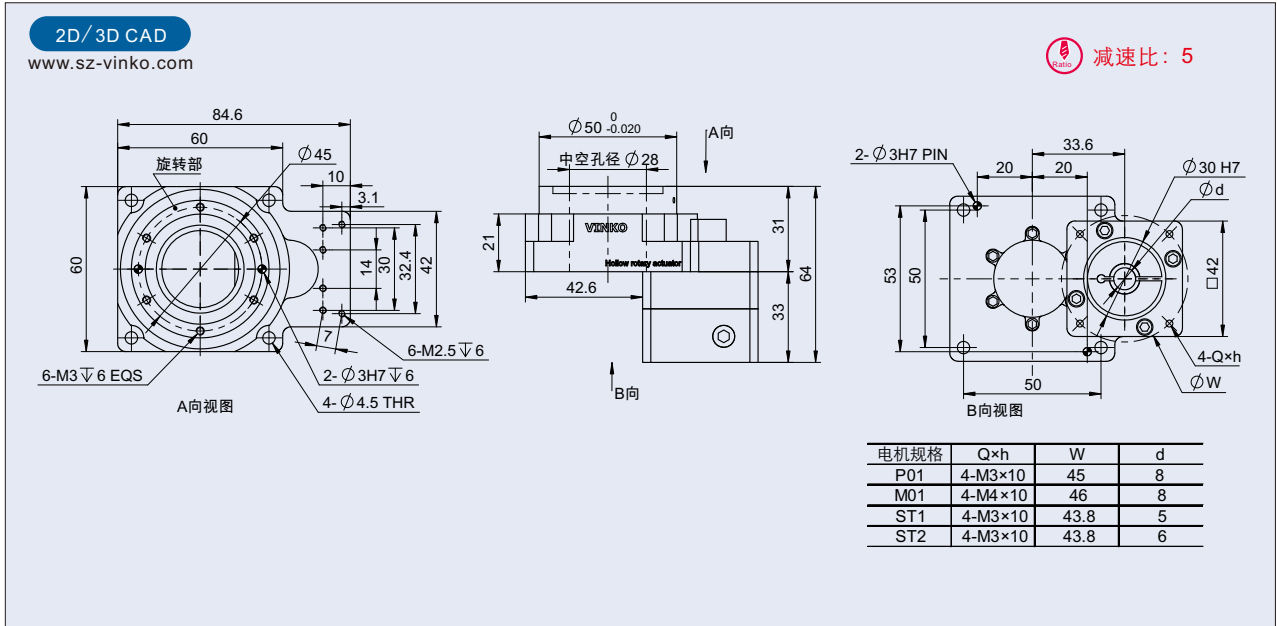
RM-60

中空旋转平台 Hollow rotary actuator
本体尺寸60×60mm Dimension 60×60 mm

内置交叉滚子轴承
Cross roller bearing inside

中空旋转平台

RM-60-05K 安装尺寸图 Diagram



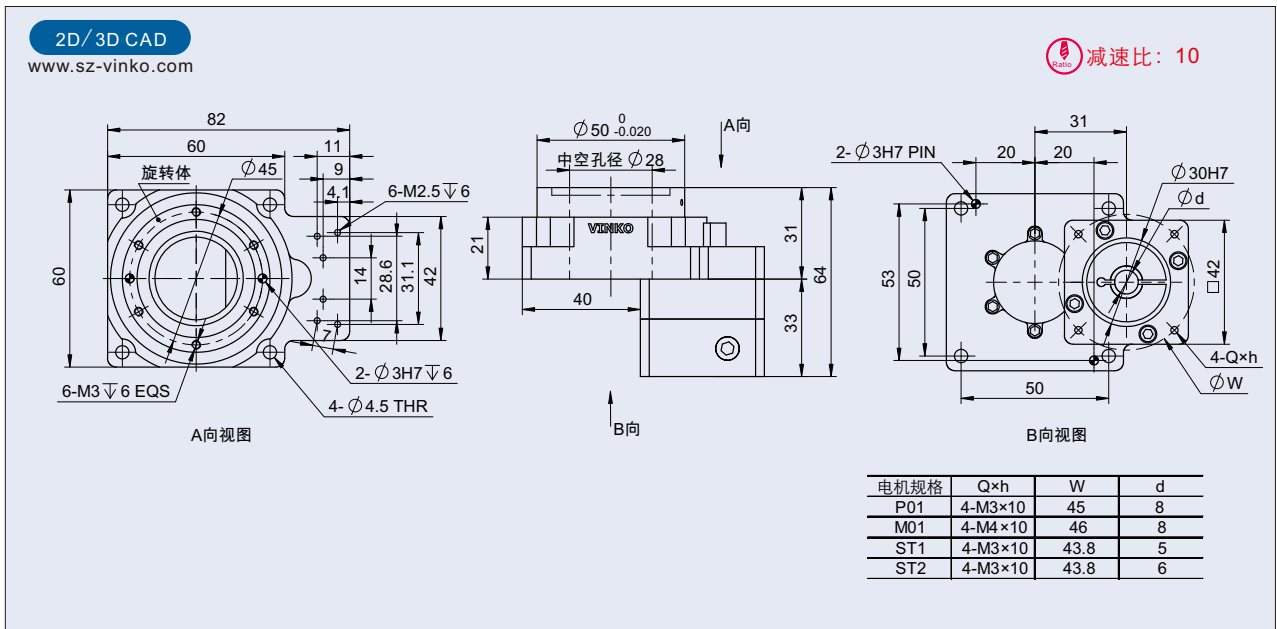
RM-60

RM-85

RM-130

RM-200

RM-60-10K 安装尺寸图 Diagram



注:

- 1、原点感应开关型号默认为欧姆龙OMRON EE-SX674, NPN型。
- 2、电机安装尺寸不符合上述规格的, 请与银光销售人员联系。
- 3、需要更大减速比或调整电机安装方向, 可以另行购买和安装行星减速和直角减速机。

RM-85

中空旋转平台 Hollow rotary actuator
 本体尺寸85×85mm Dimension 85×85 mm

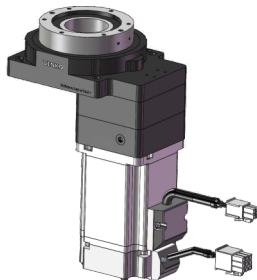
内置交叉滚子轴承
 Cross roller bearing inside

■ 型号 Model	RM-85 -	①	-	②	-	③																						
	类别 Series	规格 Spec.	结构型式 Structure type	减速比 Reduction ratio	马达规格* Motor model																							
			<table border="1"> <tr><td>N</td><td>标准型 Standard</td></tr> <tr><td>Z</td><td>直角减速机(另购) right-angle reducer</td></tr> <tr><td>M</td><td>行星减速机(另购) Planet-gear reducer</td></tr> </table>	N	标准型 Standard	Z	直角减速机(另购) right-angle reducer	M	行星减速机(另购) Planet-gear reducer	<table border="1"> <tr><td>05K</td><td>减速比为5 Reduction ratio:5</td></tr> <tr><td>10K</td><td>减速比为10 Reduction ratio:10</td></tr> <tr><td>15K</td><td>减速比为15 Reduction ratio:15</td></tr> </table>	05K	减速比为5 Reduction ratio:5	10K	减速比为10 Reduction ratio:10	15K	减速比为15 Reduction ratio:15	<table border="1"> <tr><td>P02</td><td>200W伺服φ11.PDC70.M4 Servo motor</td></tr> <tr><td>P04</td><td>400W伺服φ14.PDC70.M4 Servo motor</td></tr> <tr><td>M04</td><td>200W-400W伺服φ14.PDC70.M5 Servo motor</td></tr> <tr><td>ST1</td><td>57型步进φ8.PDC66.67.M4 Stepper motor</td></tr> <tr><td>ST2</td><td>60型步进φ8.PDC70.M4 Stepper motor</td></tr> </table>		P02	200W伺服φ11.PDC70.M4 Servo motor	P04	400W伺服φ14.PDC70.M4 Servo motor	M04	200W-400W伺服φ14.PDC70.M5 Servo motor	ST1	57型步进φ8.PDC66.67.M4 Stepper motor	ST2	60型步进φ8.PDC70.M4 Stepper motor
N	标准型 Standard																											
Z	直角减速机(另购) right-angle reducer																											
M	行星减速机(另购) Planet-gear reducer																											
05K	减速比为5 Reduction ratio:5																											
10K	减速比为10 Reduction ratio:10																											
15K	减速比为15 Reduction ratio:15																											
P02	200W伺服φ11.PDC70.M4 Servo motor																											
P04	400W伺服φ14.PDC70.M4 Servo motor																											
M04	200W-400W伺服φ14.PDC70.M5 Servo motor																											
ST1	57型步进φ8.PDC66.67.M4 Stepper motor																											
ST2	60型步进φ8.PDC70.M4 Stepper motor																											

* 减速比为15时, 请按图纸说明选配电机。



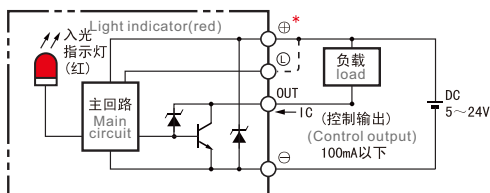
大口径精密交叉滚子轴承, 具有高精度和高刚性的特征。
 可多个方位安装, 可直接将需要装置的工作台及机械手臂安装在旋转平台上。
 可通过中空结构进行配线、配管, 方便简洁。



■ 技术参数 Specification

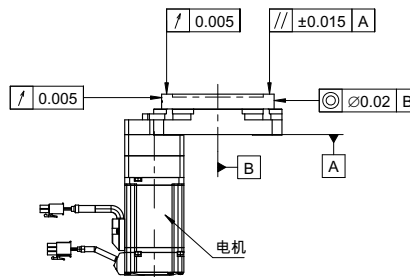
项目	RM-85-05K	RM-85-10K	RM-85-15K
适配伺服电机功率	200~400W		100W
适配步进电机功率	57型步进电机		42型步进电机
旋转平台轴承	交叉滚子轴承		
本体减速比	5	10	15
容许转矩 (N·m)	35	20	7.5
容许惯性力矩 (N·m)	70	40	15
容许盘面输出转速 (r/min)	200		
重复定位精度 (arc-sec)	5		
定位精度 (arc-min)	±0.5		
容许轴向负载 (N)	500		
转动惯量 (J: kg·m ²)	21×10 ⁻⁴		
平台端面跳动 (mm)	±0.005		
平台径向跳动 (mm)	±0.005		
旋转平台平行度 (mm)	±0.015		
旋转平台同心度 (mm)	±0.01		
精度寿命 (h)	25000		
重量 (kg)	1.4	1.1	
防护等级	IP40		

■ 感应器接线图 Sensor Layout



* 端子配置因型号而异, 请通过外形尺寸图进行确认。
 The terminal configuration is different from the model, please confirm by the outline size chart.

■ 平台机械精度(空载时) Table Precision



- 选型指南
- IK系列 单轴机器人
- IX系列 单轴机器人
- BS系列 单轴机器人
- BSC系列 单轴机器人
- TSN系列 单轴机器人
- TSC系列 单轴机器人
- IRV2/IRV3系列 直交机器人
- EG系列 电动爪
- RM系列 中空旋转平台
- 参考资料

- RM-60
- RM-85
- RM-130
- RM-200

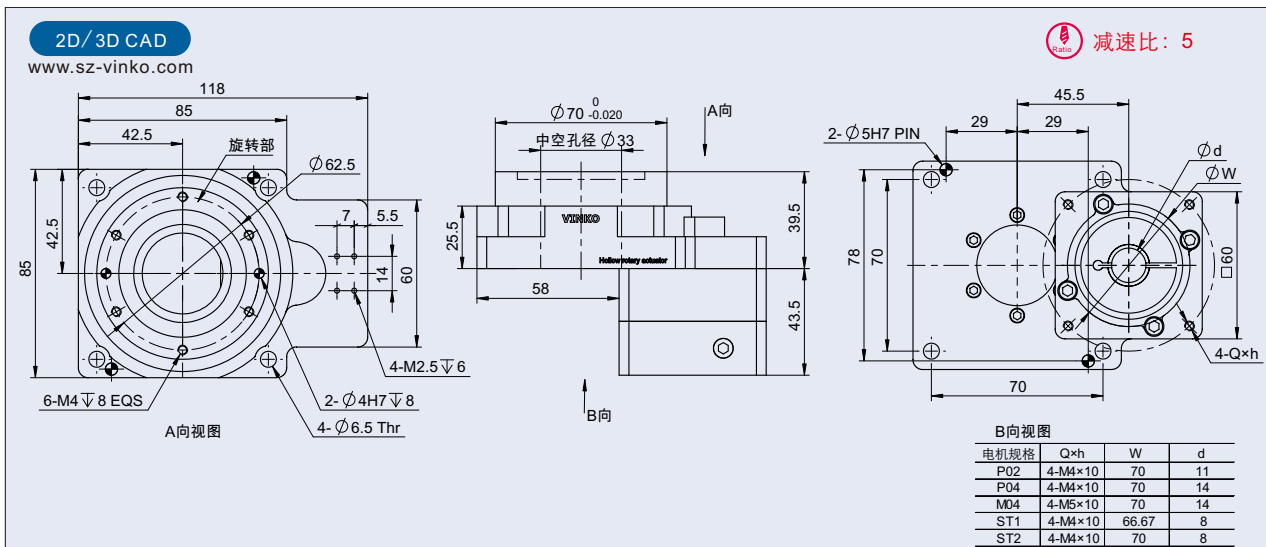
RM-85

中空旋转平台 Hollow rotary actuator 本体尺寸85×85mm Dimension 85×85 mm

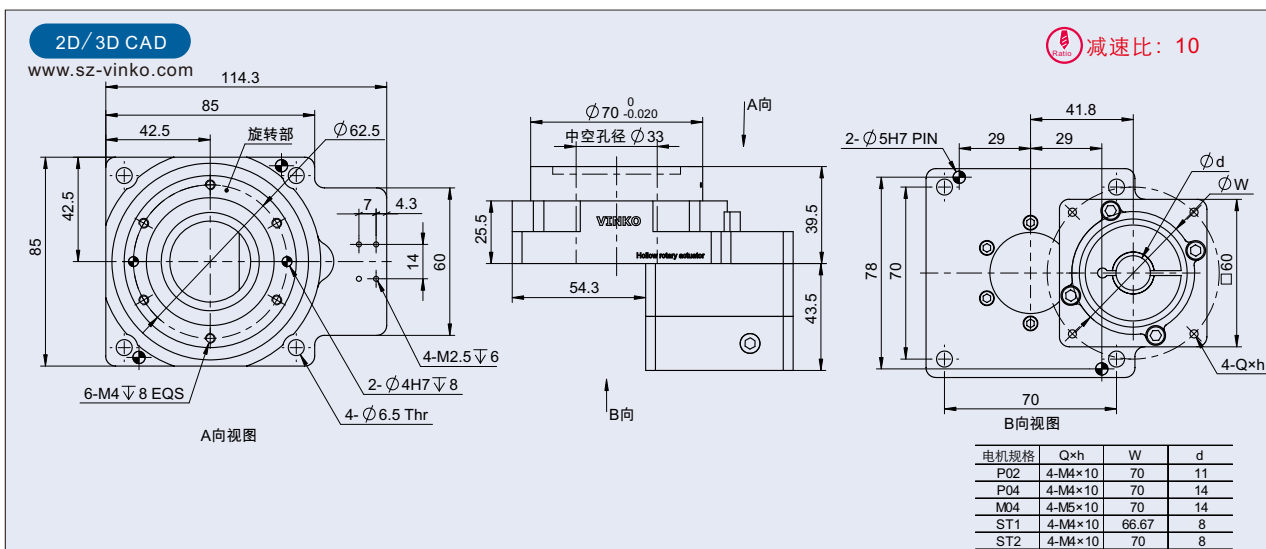
内置交叉滚子轴承
Cross roller bearing inside

中空旋转平台

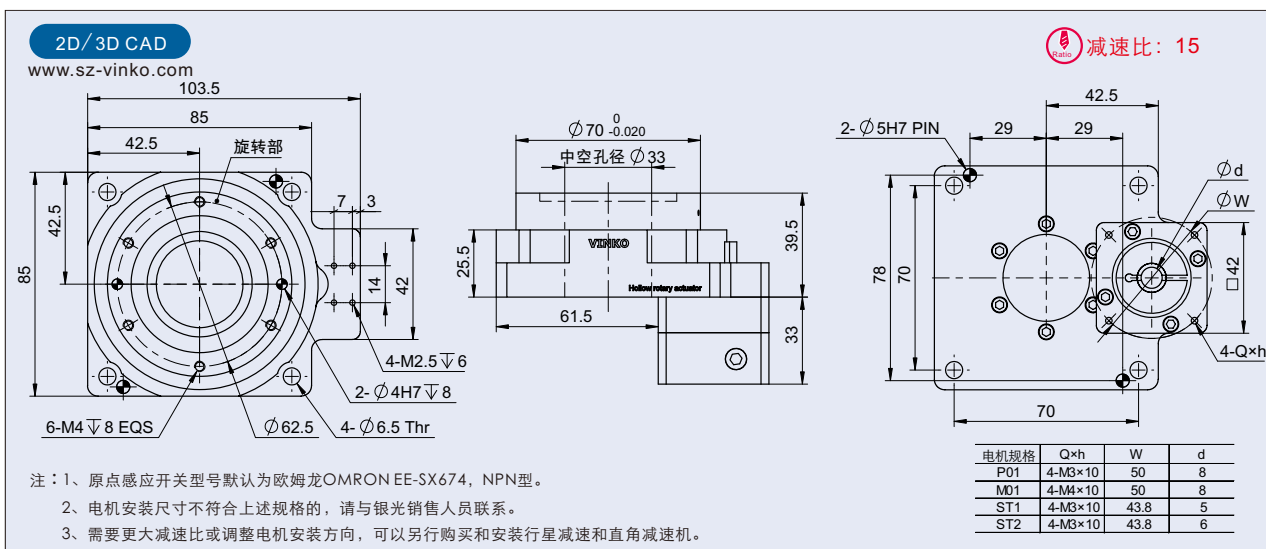
RM-85-05K 安装尺寸图 Diagram



RM-85-10K 安装尺寸图 Diagram



RM-85-15K 安装尺寸图 Diagram



RM-130 中空旋转平台 Hollow rotary actuator

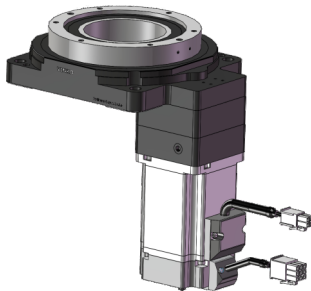
本体尺寸 130×130mm Dimension 130×130 mm

内置交叉滚子轴承
Cross roller bearing inside

■ 型号 Model	RM-130 - ① - ② - ③												
	类别 Series	规格 Spec.	结构型式 Structure type										
			<table border="1"> <tr><td>N</td><td>标准型 Standard</td></tr> <tr><td>Z</td><td>直角减速机(另购) right-angle reducer</td></tr> <tr><td>M</td><td>行星减速机(另购) Planet-gear reducer</td></tr> </table>	N	标准型 Standard	Z	直角减速机(另购) right-angle reducer	M	行星减速机(另购) Planet-gear reducer				
N	标准型 Standard												
Z	直角减速机(另购) right-angle reducer												
M	行星减速机(另购) Planet-gear reducer												
			<table border="1"> <tr><td>10K</td><td>减速比为10 Reduction ratio:10</td></tr> <tr><td>18K</td><td>减速比为18 Reduction ratio:18</td></tr> </table>	10K	减速比为10 Reduction ratio:10	18K	减速比为18 Reduction ratio:18						
10K	减速比为10 Reduction ratio:10												
18K	减速比为18 Reduction ratio:18												
			<table border="1"> <tr><td>P02</td><td>200W伺服φ11.PDC70.M4 Servo motor</td></tr> <tr><td>P04</td><td>400W伺服φ14.PDC70.M4 Servo motor</td></tr> <tr><td>M04</td><td>200W-400W伺服φ14.PDC70.M5 Servo motor</td></tr> <tr><td>ST1</td><td>57型步进φ8.PDC66.67.M4 Stepper motor</td></tr> <tr><td>ST2</td><td>60型步进φ8.PDC70.M4 Stepper motor</td></tr> </table>	P02	200W伺服φ11.PDC70.M4 Servo motor	P04	400W伺服φ14.PDC70.M4 Servo motor	M04	200W-400W伺服φ14.PDC70.M5 Servo motor	ST1	57型步进φ8.PDC66.67.M4 Stepper motor	ST2	60型步进φ8.PDC70.M4 Stepper motor
P02	200W伺服φ11.PDC70.M4 Servo motor												
P04	400W伺服φ14.PDC70.M4 Servo motor												
M04	200W-400W伺服φ14.PDC70.M5 Servo motor												
ST1	57型步进φ8.PDC66.67.M4 Stepper motor												
ST2	60型步进φ8.PDC70.M4 Stepper motor												



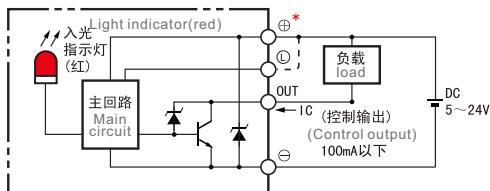
大口径精密交叉滚子轴承，具有高精度和高刚性的特征。
可多个方位安装，可直接将需要装置的工作台及机械手臂安装在旋转平台上。
可通过中空结构进行配线、配管，方便简洁。



■ 技术参数 Specification

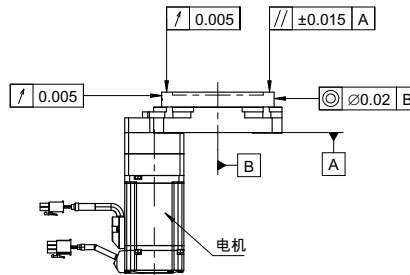
项目	RM-130-10K	RM-130-18K
适配伺服电机功率	200~400W	
适配步进电机功率	57型步进电机	
旋转平台轴承	交叉滚子轴承	
本体减速比	10	18
容许转矩 (N·m)	50	22
容许惯性力矩 (N·m)	100	44
容许盘面输出转速 (r/min)	200	
重复定位精度 (arc-sec)	5	
定位精度 (arc-min)	±0.5	
容许轴向负载 (N)	2000	
转动惯量 (J: kg·m ²)	110×10 ⁻⁴	
平台端面跳动 (mm)	±0.005	
平台径向跳动 (mm)	±0.005	
旋转平台平行度 (mm)	±0.015	
旋转平台同心度 (mm)	±0.01	
精度寿命 (h)	25000	
重量 (kg)	2.5	
防护等级	IP40	

■ 感应器接线图 Sensor Layout



* 端子配置因型号而异，请通过外形尺寸图进行确认。
The terminal configuration is different from the model, please confirm by the outline size chart.

■ 平台机械精度(空载时) Table Precision



- 选型指南
- IK系列
单轴机器人
- IX系列
单轴机器人
- BS系列
单轴机器人
- BSC系列
单轴机器人
- TSN系列
单轴机器人
- TSC系列
单轴机器人
- IRV2/IRV3系列
直交机器人
- EG系列
电动夹爪
- RM系列
中空旋转平台
- 参考资料

- RM-60
- RM-85
- RM-130
- RM-200

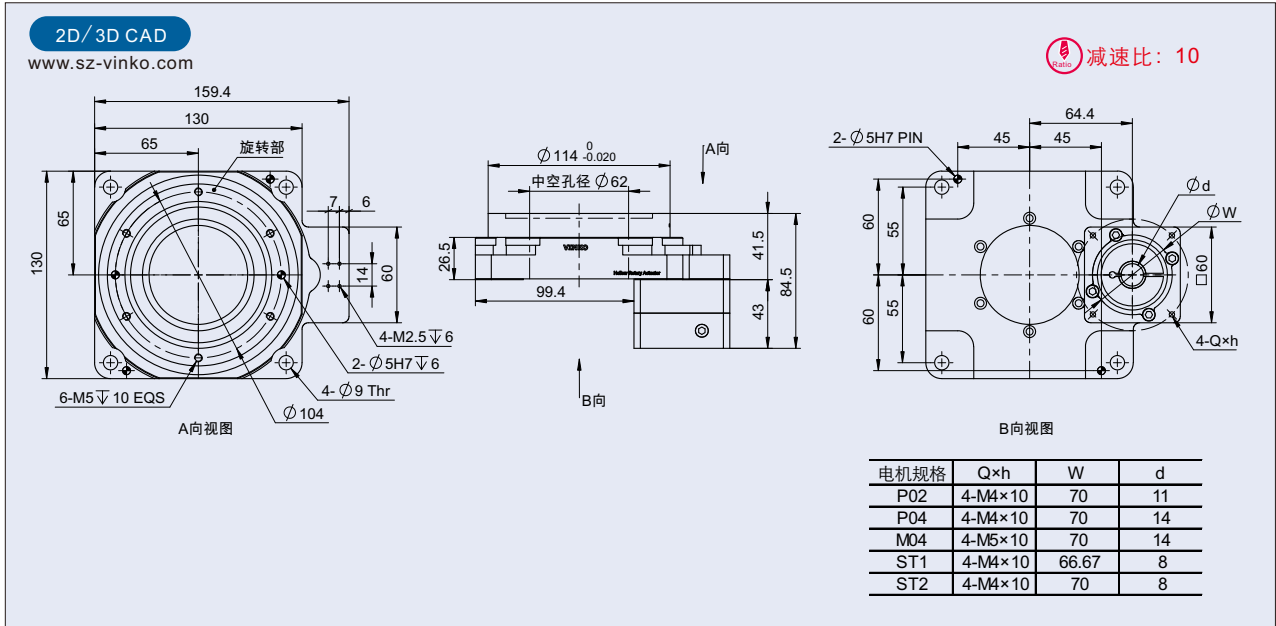
RM-130 中空旋转平台 Hollow rotary actuator

本体尺寸 130×130mm Dimension 130×130 mm

内置交叉滚子轴承
Cross roller bearing inside

中空旋转平台

RM-130-10K 安装尺寸图 Diagram



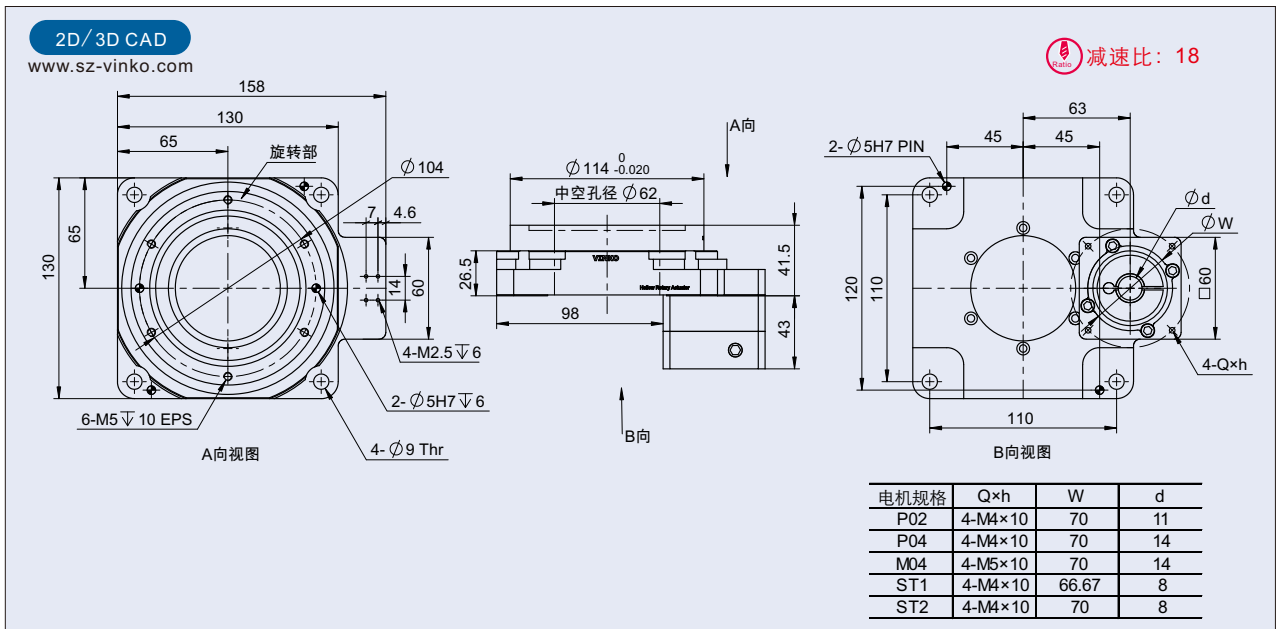
RM-60

RM-85

RM-130

RM-200

RM-130-18K 安装尺寸图 Diagram



注:

- 1、原点感应开关型号默认为欧姆龙OMRON EE-SX674, NPN型。
- 2、电机安装尺寸不符合上述规格的, 请与银光销售人员联系。
- 3、需要更大减速比或调整电机安装方向, 可以另行购买和安装行星减速和直角减速机。

RM-200 中空旋转平台 Hollow rotary actuator

本体尺寸200×200mm Dimension 200×200 mm

内置交叉滚子轴承
Cross roller bearing inside

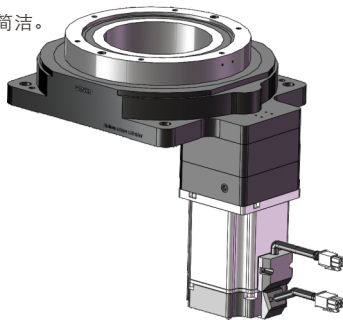
■ 型号 Model	RM-200 - ① - ② - ③						
	类别 Series	规格 Spec.	结构型式 Structure type	减速比 Reduction ratio	马达规格 Motor model		
	N	标准型 Standard		10K	减速比为10 Reduction ratio:10	P08	750W伺服φ19.PDC90.M5 Servo motor
	Z	直角减速机(另购) right-angle reducer		15K	减速比为15 Reduction ratio:15	M08	750W伺服φ19.PDC90.M6 Servo motor
	M	行星减速机(另购) Planet-gear reducer				ST1	86型步进φ14.PDC98.4.M5 Stepper motor



大口径精密交叉滚子轴承，具有高精度和高刚性的特征。

可多个方位安装，可直接将需要装置的工作台及机械手臂安装在旋转平台上。

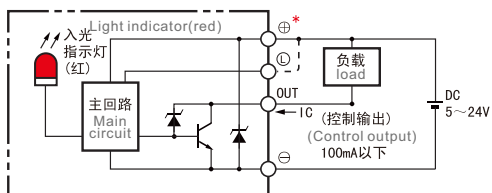
可通过中空结构进行配线、配管，方便简洁。



■ 技术参数 Specification

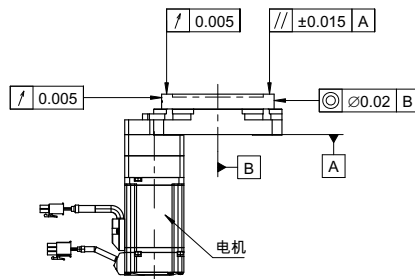
项目	RM-200-10K	RM-200-18K
适配伺服电机功率	750W	
适配步进电机功率	86型步进电机	
旋转平台轴承	交叉滚子轴承	
本体减速比	10	18
容许转矩 (N · m)	90	50
容许惯性力矩 (N · m)	180	100
容许盘面输出转速 (r/min)	200	
重复定位精度 (arc-sec)	5	
定位精度 (arc-min)	±0.5	
容许轴向负载 (N)	4000	
转动惯量 (J: kg·m ²)	880×10 ⁻⁴	
平台端面跳动 (mm)	±0.005	
平台径向跳动 (mm)	±0.005	
旋转平台平行度 (mm)	±0.015	
旋转平台同心度 (mm)	±0.01	
精度寿命 (h)	25000	
重量 (kg)	9.5	
防护等级	IP40	

■ 感应器接线图 Sensor Layout



* 端子配置因型号而异，请通过外形尺寸图进行确认。
The terminal configuration is different from the model, please confirm by the outline size chart.

■ 平台机械精度(空载时) Table Precision



选型指南
IK系列 单轴机器人
IX系列 单轴机器人
BS系列 单轴机器人
BSC系列 单轴机器人
TSN系列 单轴机器人
TSC系列 单轴机器人
IRV2/IRV3系列 直交机器人
EG系列 电动夹爪
RM系列 中空旋转平台
参考资料

RM-60
RM-85
RM-130
RM-200

RM-200

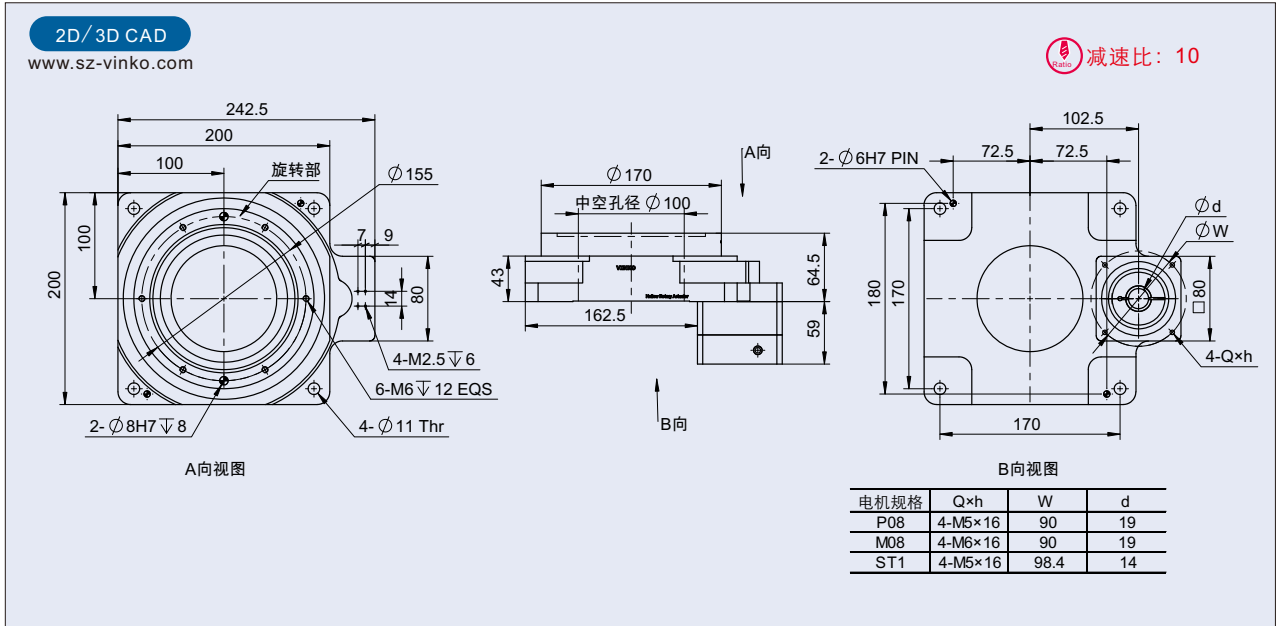
中空旋转平台 Hollow rotary actuator

本体尺寸200×200mm Dimension 200×200mm

内置交叉滚子轴承
Cross roller bearing inside

中空旋转平台

RM-200-10K 安装尺寸图 Diagram



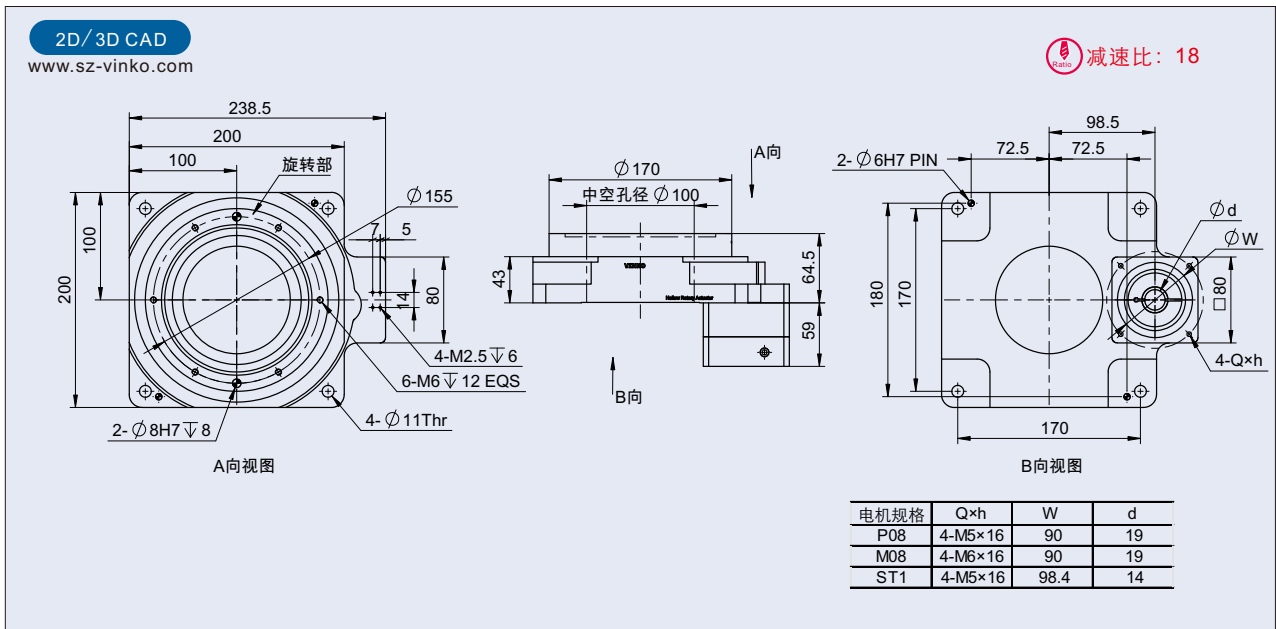
RM-60

RM-85

RM-130

RM-200

RM-200-18K 安装尺寸图 Diagram



注:

- 1、原点感应开关型号默认为欧姆龙OMRON EE-SX674, NPN型。
- 2、电机安装尺寸不符合上述规格的, 请与银光销售人员联系。
- 3、需要更大减速比或调整电机安装方向, 可以另行购买和安装行星减速和直角减速机。