

RJS-II 关节模组

用户手册



版本号：V2.0

使用产品前请仔细阅读本手册

版权说明

本手册的版权为深圳市泰科智能伺服技术有限公司（简称“泰科智能”）所有。未经泰科智能许可，不得以任何方式复制和抄袭本手册的内容。本文档仅供用户参考，文档中的内容力图精确和可靠，但错误和疏忽之处在所难免，如果您发现错误，请不吝赐教。

泰科智能保留随时修改和完善本文档的权利，有疑问请咨询我们，谢谢。

除本手册中有明确陈述之外，本手册中的任何内容不应解释为泰科智能对个人损失、财产损害和具体适用性等做出的任何担保或保证。

版本说明：

版次	发布时间	修订内容
V1.0	2020/09/12	全面 c 修订
V1.1	2021/09/02	细节内容修正
V2.0	2022/08/01	加入 RGT 驱动器相关内容；加入泄放模块相关内容

目 录

版权说明	1
前 言	3
1. 安全信息	4
1.1 警告	4
1.2 注意事项	5
2. 产品质保	6
2.1 产品质量保证	6
2.2 免责声明	6
3. RJSII 系列关节模组介绍	7
3.1 RJSII 关节模组概述	7
3.2 RJSII 关节模组型号说明	8
3.3 RJSII 关节模组技术参数	9
4. RJSII 系列关节模组安装	10
4.1 机械安装	10
4.2 电气安装	12
5. RJSII 系列关节驱动器	13
5.1 RDM2 关节驱动器及接口定义	14
5.2 RGT 关节驱动器及接口定义	16
5.3 关节驱动器主要技术参数	17
5.4 关于泄放模块	17
5.5 关于 RTG 驱动器上 STO 连接	19
5.6 关节模组软件调试	19
6. RJSII 系列关节模组常见故障排查和解决方法	19

前 言

感谢您购买和使用本公司 RJS-II 系列机器人关节模组，我们将为您提供优质的产品服务。

关于 RJS-II 系列机器人关节模组

RJS-II 系列关节模组是本公司推出的一款基于模块化理念设计、轻巧、高精度的协作机器人关节；一体化集成的 RJS-II 不仅结构紧凑、安装简便、高性价比，节约您在协作机器人的设计、组装等多个环节投入的成本，同时我们不断的对产品进行升级、优化和定制化服务，提供更丰富的产品选择，方便您更加自由灵活的设计自己的机器人。



关于本手册

本手册阅读对象为机器人关节模组的使用人员、调试人员及维修人员。

本手册的主要内容：

- RJSII 系列关节模组安全使用注意事项和质保信息；
- RJSII 系列关节模组介绍；
- RJSII 系列关节模组安装
- RJSII 系列关节模组测试
- RJSII 系列关节模组常见故障排查和处理方法

更多信息

如您还需要了解我司其他产品信息，欢迎登录网站：<http://www.techsoft-robots.com>

联系方式：

公司全称：深圳市泰科智能伺服技术有限公司

地址：深圳市南山区松白路 1026 号未来科学城（南岗第二工业区）12 栋 5 楼

电话：+86-755-26712201

邮箱：销售 sales@techservo.com

技术支持 tech@techservo.com

1. 安全信息

在 RJS-II 进行安装和使用之前请先仔细阅读本章中的信息，下面列出了 RJSII 关节模组必要的安全使用信息。此信息意在当您使用产品时保护您、驱动器及相关的设备，不正确的使用会导致人身意外伤害或财产损失。

本手册有以下安全标志：



警告！操作引起人生安全的危险标记，也包括预防这种情况发生的使用说明。



注意！驱动器可能损坏产品或设备的危险标记，也包括避免此情形发生的使用说明。



注意！指示该区域对静电敏感，要求在静电保护环境中处理。

1.1 警告



警告！驱动器电压可能引起电击！电源打开时，请不要直接触摸带电部分



警告！为避免电弧放电的危险，当电源打开时请不要连接或断开驱动器与电源的接线！



警告！驱动器在运行期间表面可能发热。



警告！在驱动器运行期间，被控制的电机在运动，请远离所有运动部件避免受伤害。



特别警告！

1.2 注意事项



注意！专业人员操作

只有具备相应资质的专业人员才允许诸如运输、组装、设置和维护等任务。具备资质的专业人员是指熟悉电机运输、安装、组装、调试和操作且具备履行职责所需的相关最低资质：

- 运输：只能由具备处理静电敏感部件相关知识的人员执行。
- 机械安装只能由在机械方面具有资质的人员执行。
- 电气安装：只能由在电气方面具有资质的人员执行。
- 设置：只能由具有电气工程和驱动器技术相关知识的合格人员执行。

具备资质的人员必须了解并遵守 IEC60364/IEC60664 和国家事故预防条例。

阅读文档：安装和调试前阅读相应文档。不正确的使用电机会对人员造成伤害或财产损失。因此，操作人员必须确保在电机上工作的所有人员都已阅读并理解本手册并遵守本手册中的安全事项。



注意！遵守技术数据和规格

遵守有关连接条件的技术数据和规格(请参考铭牌和本文相关章节介绍)。如果超过允许的电压值或电流值，则会损坏电机，比如出现过热。



注意！进行风险评估

机器制造商必须对机器进行风险评估，并采取适当措施来确保意外的移动不会造成任何人身伤害或财产损失。通过风险评估，可能还会对专业人员提出更多要求。



注意！安全运输

只能使用起重工具升降和移动重量超过 20kg 的设备。无辅助的升降会导致背部受伤。



注意！当心表面高温

电机在操作过程中，根据它们的防护类别，表面可能会非常烫，如触碰当心烧伤。



注意！关节旋转限制

RJSII 关节模组在用作单轴时可在任一方向连续旋转。但是，将该装置组装到具有多轴/自由度的机器人中且输出板中心的“菊花链”接线用于连接关节对关节或关节对手臂时，任一方向的最大旋转角是 $\pm 360^\circ$ （机械）。如果超过此角度限制，可能会损坏接线而使保修失效。

2. 产品质保

2.1 产品质量保证

RJS-II关节模组具有12个月有限保修期。

若关节模组在投入使用后12个月内，出现因制造或材料不良所致的缺陷，泰科智能应提供必要的备用部件予以更换或维修相关部件。若设备缺陷是由处理不当或未遵循用户指南中所述的相关信息所致，则本产品质量保证即告失效。

在不违背本产品质量保证的原则下，若产品已经超出保修期，泰科智能保留向客户收取更换或维修费用的权利。

被更换或返至泰科智能的设备或组件的所有权归泰科智能有限公司所有。

在保修期外，如果设备呈现缺陷，泰科智能不承担由此引起的任何损害或损失，包括但不限于生产损失或对其他生产设备造成的损坏。

2.2 免责声明

泰科智能致力于不断提高产品可靠性和性能，并因此保留升级产品的权利，恕不另行通知。泰科智能力求确保本手册内容的准确性和可靠性，但不对其中的任何错误或遗漏信息负责。

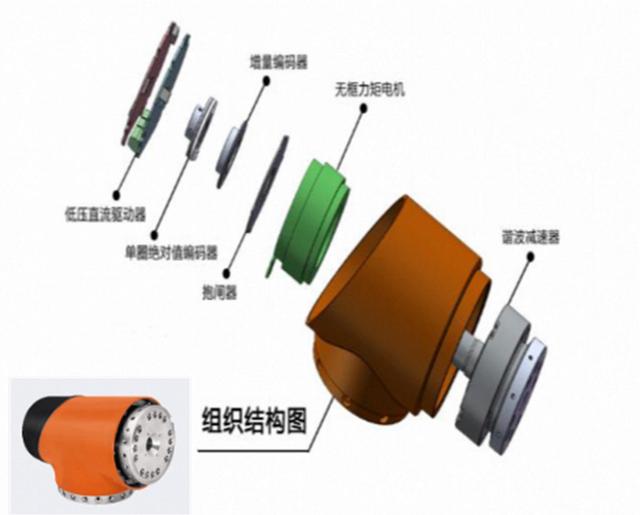
以下情况导致的故障不在本保修范围内：

1. 未按用户手册要求安装、接线、连接其他控制设备；
2. 使用时超出用户手册所示规格或标准；
3. 由于运输不当导致的产品损坏；
4. 事故或碰撞导致的损坏；
5. 火灾、地震、海啸、雷击、大风和洪水等自然灾害；
6. 上述情况以外非泰科智能有限公司责任导致的故障；

3. RJSII 系列关节模组介绍

3.1 RJSII 关节模组概述

如下图所示



RJSII 关节模组集谐波减速器、无框力矩电机、制动器、增量编码器、绝对值编码器、伺服驱动器于一体，结构紧凑，便于安装。采用自主研发的伺服驱动器和双编码器实现全闭环控制，单关节重复定位精度小于 0.003° 。RJSII 关节模组有14S-40多种型号可选，让机器人开发更简单、更便捷、更灵活自由。

谐波减速机

中空超扁平设计，具有传动比大、传动平稳、齿面磨损小而均匀、传动效率和精度高、回差小等优点，常作为机器人手腕关节的减速及传动装置。

无框力矩电机

中空超薄大孔径，可减小机器人关节的尺寸、减轻机器人重量，并提升其动作效率。

伺服驱动器

伺服驱动器集成于关节模组内部，采用 48V 直流动力电源和 CANopen /EtherCAT 总线控制，因无需再为机器人的各个关节轴配备单独的伺服驱动器，这将节省大量电气柜安装空间，让设备系统变得更加紧凑。因为多个关节模组的电源和通讯端口，是可以按照链式拓扑结构串行连接的，加之 RJSII 使用了空心轴无框电机和谐波减速机，这样，集成了 RJSII 关节模组的机器人手臂，其电气线缆是可以直接串联敷设在机械臂空腔内部的，而不是像传统机器人那样并排挂在机械臂表面。这样不仅让机器人外观变得十分简洁，更重要的是，因为在关节处并没有多根并联电缆的扭转弯折，从而降低了机器人工作时的运动负载；同时，更少的线缆数量还将会减轻机械臂的重量，这些都有助于提升机器人的工作效率。

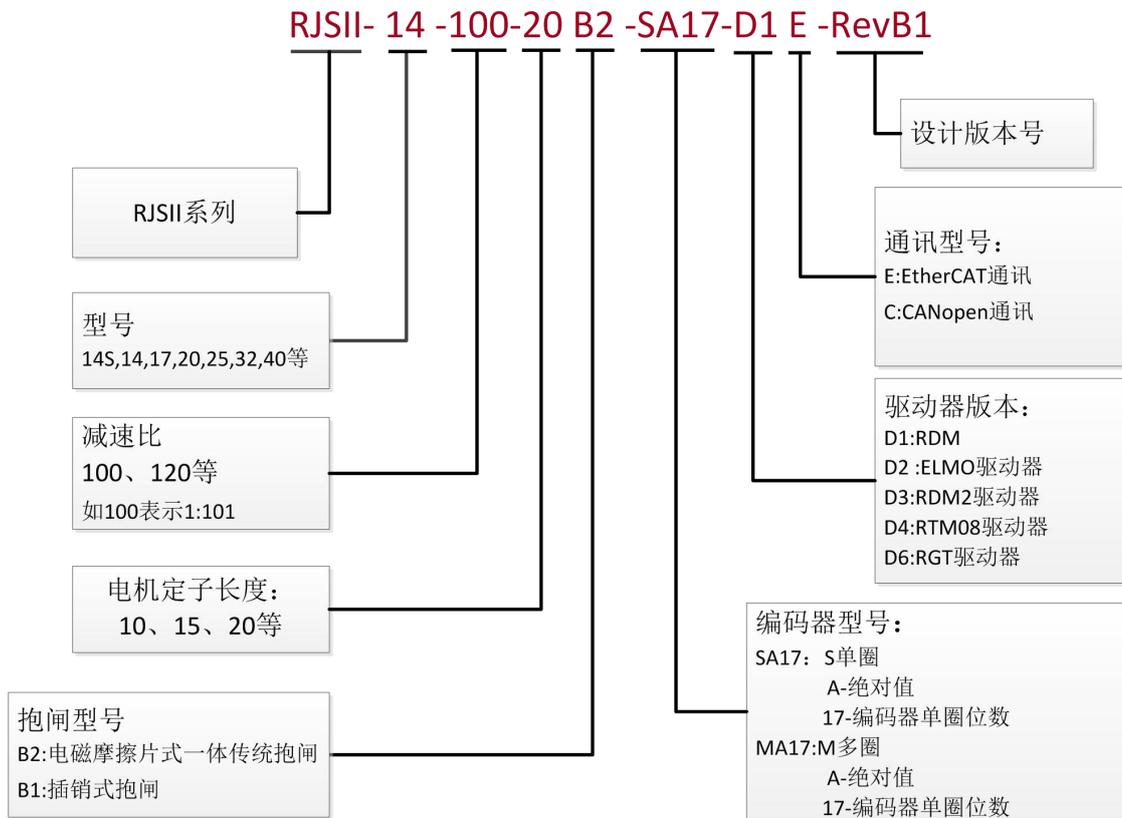
编码器

RJSII 采用了 17位/19位 Biss 反馈，可以达到 0.001° 的重复定位精度。同时，RJS-II 内部在输入端和输出端分别各有一个编码器。

制动器

RJSII 配有电磁摩擦片式一体传统抱闸。

3.2 RJSII 关节模组型号说明



3.3 RJSII 关节模组技术参数

关节型号	RJSII-14S	RJSII-14	RJSII-17	RJSII-20	RJSII-25	RJSII-32	RJSII-40
减速器参数							
减速比(可选)	101	101	101	101	121	121	121
减速器背隙(arcsec)	10	10	10	10	10	10	10
传动精度(arcmin)	1	1	1	1	1	1	1
电机电气参数							
电机极对数	6	6	6	6	6	6	10
电机额定功率(W)	59	118	148	282	400	750	1050
电机额定电压(V)	48	48	48	48	48	48	48
电机额定电流(A)	2.7	4.7	5.7	9.5	11.5	19.5	28
电机额定转速(rpm)	3000	3000	2000	2700	2500	2000	2000
电机最大转速(rpm)	4000	4000	2900	3000	3000	2500	2200
电机额定转矩(N·m)	0.21	0.3	0.706	1	1.6	3.3	5
力矩系数(N·m/A)	0.08	0.096	0.124	0.105	0.155	0.227	0.178
反电动势系数 (v/krpm)	3.9	6.4	10	6.84	9.8	14	21
启停容许转矩(N·m)	26	34	66	102	207	436	762
平均负载转矩(N·m)	10.5	13.5	49	61	133	267	557
静态负载转矩(N·m)	21.2	23.7		100	160	448	600
最大瞬时转矩(N·m)	51	66	134	182	376	848	1458
最大许用弯矩(N·m)	20	41	72	140	243	460	600
最大瞬时弯矩(N·m)	40	80	140	280	480	900	1200
额定转速(rpm)	29.5	29.5	19.8	26.7	20.7	16.5	16.5
最大转速(rpm)	40	40	28.7	29.7	24.7	20.7	18
关节重量(kg)	1.04	1.65	2.6	3.1	4.5	7.8	15
关节直径(mm)	66	76	90	96	116	152	184
关节长度(mm)	114	121	139	131	149	181	209
机械性能							
增量编码器	20000P/R						
绝对值编码器	单圈绝对值或多圈绝对值可选, 标配单圈编码器分辨率 17Bit; 多圈编码器分辨率单圈 17Bit 多圈 16Bit						
总线通讯协议	EtherCAT /CANopen						
抱闸	24/12VDC 电磁摩擦片式						
IP 等级	IP54						
关节定位精度	绝对定位精度可达±0.03 度, 重复定位精度可达±0.015 度						
工作环境	机械臂可在 0℃- 40℃环境温度下正常运行: 机械臂可在不大于 90%环境湿度(无冷凝)下正常运行						

4.RJSII 系列关节模组安装

4.1 机械安装

请结合我司给出的各型号模组图纸进行结构设计和装配。

在关节对关节的配置中将多个RJSII 装置组装到一起或在RJSII的输出盘上增加手臂时，所需的螺钉规格和拧紧转矩值在下表中列出。建议使用内六角钢制螺钉，带有诸如锌等耐腐蚀涂层。

RJSII安装螺钉：

型号	紧固件尺寸	转矩
RJSII14S	M2.5 × 6mm长, SHCS	1.2Nm
RJSII14	M3 × 8mm长, SHCS	2.3Nm
RJSII17	M3 × 8mm长, SHCS	2.3Nm
RJSII20	M4 × 8mm长, SHCS	5Nm
RJSII25	M4 × 10mm长, SHCS	5Nm
RJSII32	M4 × 12mm长, SHCS	5Nm
RJSII40	M5 × 14mm长, SHCS	10Nm

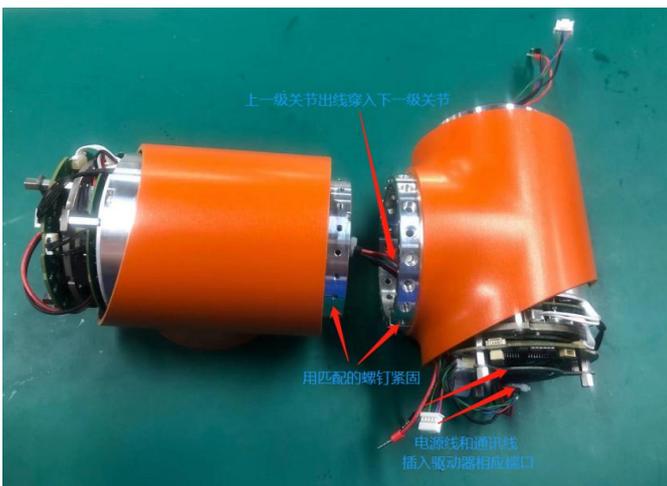
NOTE：建议在所有螺钉上涂抹可清除型螺纹锁固胶。

关节级联安装示例

1) 拆除关节后盖的3颗螺钉，如图所示：



2) 将关节电源线和通讯线穿过连接的下个关节，整理好线以免两个关节连接时压线, 如下图所示：



3) 将两个关节靠近并确认没有挤压到线缆后均匀用力将关节安装到一起，使用上表中列出的螺钉进行固定

4) 将红色和黑色电源线分别插入驱动器V+ (48V+) 和V- (48V-)，插入后轻拉线缆以确认插紧；将通讯线插入驱动器通讯in (输入) 端口。

*补充

关节拆除时先将电源线和通讯线拆下，拆除电源线时使用小螺丝刀按下连接器的白色弹簧然后轻轻拉出线缆，之后将关节固定螺钉拆除，最后均匀用力将关节拆出

4.2 电气安装

4.2.1 选择适配电源

RJSII额定工作电压48VDC（最小为40VDC，最大为56VDC）。母线电压超过56VDC时会出现电压故障。要求电源可以处理再生负载（比如在电源处添加吸收再生能量的泄放模块，关于泄放模块详见本手册5.4章节部分描述）

以下表格列出了RJSII各型号推荐电源：

型号	电源电压 (VDC)	平均电流 (A)	峰值电流 (A)
RJSII14S	48 (±10%)	0.8-1.2	2
RJSII14	48 (±10%)	1.2-2.4	3
RJSII17	48 (±10%)	1.6-3.0	4.8
RJSII20	48 (±10%)	2.5-5.8	8.2
RJSII25	48 (±10%)	2.4-8.3	13.5
RJSII32	48 (±10%)	4.2-15.6	18.2
RJSII40	48 (±10%)	4.4-21.5	25.2

注：以上表格列出的均是单独关节在连续负载额定转速条件下的电流值，但在正常的机器人运动期间，不是所有关节都会同时消耗这些电流值。作为参照，以下列出了标准负载下我司标配6轴机器人使用的电源规格：

6轴(3KG 载荷) 机器人建议电源规格：48V 350W

6轴(5KG 载荷) 机器人建议电源规格：48V 600W

6轴(10KG 载荷) 机器人建议电源规格：48V 1000W

6轴(15KG 载荷) 机器人建议电源规格：48V 1200W

6轴(20KG 载荷) 机器人建议电源规格：48V 1500W

4.2.2 关节电源配线和通讯配线

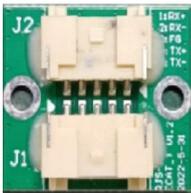
RJSII 装置附带有 7 或 4 芯（CANopen 为 4 芯，EtherCAT 为 7 芯）通过减速机输出盘中心的线缆，使用户能够轻松地使用“菊花链”形式连接并在机器人关节之间进行通信。14AWG /18AWG /20AWG 红色(+) 和 12AWG /18AWG /20AWG 黑色(-) 为下一关节提供 48VDC 电源。带有 28AWG 白色(高位) 和 28AWG 绿色(低位) 的双绞线实现了 CANopen 与下一关节之间的通信（28AWG 红，黑，绿，白 4 线实现 EtherCAT 与下一关节之间的通信）。

注意：在关节对关节的配置中，如果使用螺栓将两个 RJSII 装置连接到一起，则必须极其小心以避免损坏这些线缆。菊花链式线缆的尺寸，颜色和功能表：

功能名称		线色	线规格						
			RJSII 14S	RJSII 14	RJSII 17	RJSII 20	RJSII 25	RJSII 32	RJSII 40
电源线	48VDC+	红色	20AWG	20AWG	20AWG	20AWG	18AWG	18AWG	14AWG
	48VDC-	黑色	20AWG	20AWG	20AWG	20AWG	18AWG	18AWG	12AWG
CANope	CAN_H	白色	28AWG UL1332						
	CAN_L	绿色	28AWG UL1332						
Ethercat	RX+	红色	28AWG UL1332						
	RX-	黑色	28AWG UL1332						
	TX+	绿色	28AWG UL1332						
	TX-	白色	28AWG UL1332						

关节模组上具体接线定义请参考本手册相关章节

配件一：通讯转接板



J1/J2	EtherCAT 通讯接口（不区分 EtherCAT in 或 out）
-------	--------------------------------------

配件二：EtherCAT 通讯线



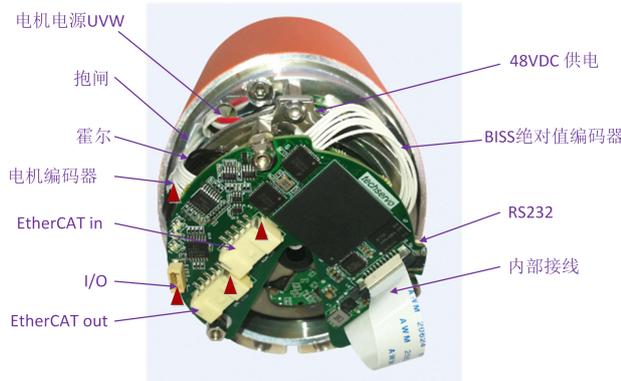
A	标准 RJ45 网口，用于连接控制器或 PC 端
B	EtherCAT 通讯口，连接关节模组 EtherCAT 口

5.RJSII 系列关节驱动器

RJSII 系列关节模组，从型号上区分，可能装配的驱动器有 RDM2，RGT 等驱动器型号。对模组进行测试时，请根据驱动器具体型号来进行操控。

5.1 RDM2 关节驱动器及接口定义

RJSII14S 和 RJSII14 上 RDM2 驱动器接口定义：

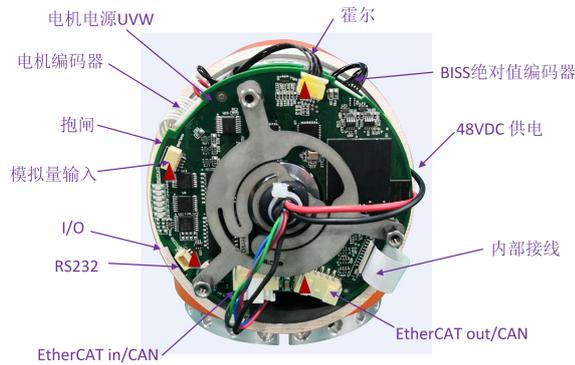


▲端子的Pin1管脚，驱动器图示放置，正对端子插针看去，各个端子顺时针方向针脚序号顺序依次增大，如图中示例红色三角箭标为该端子Pin1脚，具体请结合丝印标示

电机编码器			
管脚	名称	描述	类型
1	GND	GND	-
2	5V	+5V ENC	输出
3	Z-	Encoder Z-	输入
4	Z+	Encoder Z+	输入
5	B-	Encoder B-	输入
6	B+	Encoder B+	输入
7	A-	Encoder A-	输入
8	A+	Encoder A+	输入
I/O			
1	OUT6	OUT6 输出口	Out
2	IN2	IN2 输入口	In
3	ANI-	+/-10V 模拟量+	In
4	ANI+	+/-10V 模拟量-	In
RS232			
1	TX	RS232 数据发送	输出
2	RX	RS232 数据接收	输入
3	GND	信号地	-
48VDC 供电			
V+	V+	48VDC+	In
V-	V-	48VDC-	In
电机电源 UVW			
U	Motor U	Motor U	Out
V	Motor V	Motor V	Out
W	Motor W	Motor W	Out

BISS 绝对值编码器			
管脚	名称	描述	类型
1	5V	5V 逻辑电源（内部提供）	输出
2	GND	信号地	输出
3	SL+	绝对值编码器数据信号	输入
4	SL-	绝对值编码器数据信号	输入
5	MA+	绝对值编码器时钟信号	输出
6	MA-	绝对值编码器时钟信号	输出
霍尔信号输入			
1	HU	Digital Hall1	In
2	HV	Digital Hall2	In
3	HW	Digital Hall3	In
4	5V	+5V ENC	Out
5	GND	GND	-
EtherCAT in/out			
1	TX-	TX-	-
2	TX+	TX+	
3	FG	Frame Gnd	
4	RX-	RX-	
5	RX+	RX+	
抱闸			
1	+	Brake+	Out
2	-	Brake-	Out

RJSII17、RJSII20、RJSII25、RJSII32 上 RDM2 驱动器接口定义：



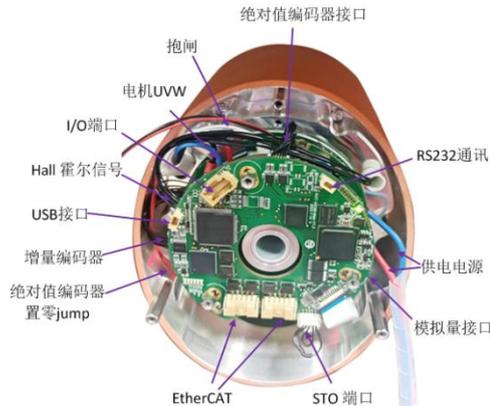
▲端子的Pin1管脚，驱动器图示放置，正对端子插针看去，各个端子顺时针方向针脚序号顺序依次增大，如图中示例红色三角箭标为该端子Pin1脚，具体请结合丝印标示

电机编码器接口			
管脚	名称	功能说明	类型
1	GND	GND	-
2	5V	+5V ENC	Out
3	Z-	Encoder Z-	In
4	Z+	Encoder Z+	In
5	B-	Encoder B-	In
6	B+	Encoder B+	In
7	A-	Encoder A-	In
8	A+	Encoder A+	In
模拟输入端口			
1	GND	信号地	-
2	5V	5v 逻辑电源（内部提供）	输出
3	ANI-	+/-10V 模拟量-	输入
4	ANI+	+/-10V 模拟量+	输入
RS232			
1	TX	RS232 数据发送	输出
2	RX	RS232 数据接收	输入
3	GND	信号地	-
I/O			
1	IN2	IN2 输入口	输入
2	OUT6	OUT6 输出口	输出
3	GND	信号地	-
电源输入输出 和 电机 UVW			
V+	供电电源+	电源输入正端	输入
V-	供电电源-	电源输入负端	输入
U	电机 U 相	三相电机 U 相；有刷电机正端	输出
V	电机 V 相	三相电机 V 相；有刷电机负端	输出
W	电机 W 相	三相电机 W 相	输出

绝对编码器接口			
管脚	名称	功能说明	类型
1	5V	5V 逻辑电源（内部提供）	输出
2	GND	信号地	输出
3	SL+	绝对值编码器数据信号	输入
4	SL-	绝对值编码器数据信号	输入
5	MA+	绝对值编码器时钟信号	输出
6	MA-	绝对值编码器时钟信号	输出
Hall 霍尔信号输入			
1	GND	信号地	-
2	5V	5V 逻辑电源（内部提供）	输出
3	HW	数字霍尔信号 Hall13	输入
4	HV	数字霍尔信号 Hall12	输入
5	HU	数字霍尔信号 Hall11	输入-
EtherCAT 输入/输出			
1	TX-	TX-	-
2	TX+	TX+	
3			
4	RX-	RX-	
5	RX+	RX+	
CAN			
1	CAN_L	CAN 低	-
2	CAN_H	CAN 高	
Brake 电磁抱闸接口			
1	+	连接电机电磁抱闸+	输出
2	-	连接电机电磁抱闸+	输出

5.2 RGT 关节驱动器及接口定义

RJSII-17、RJSII-25、RJSII-32, RJSII-40 上 RGT 驱动器接口示意图及定义:



增量编码器接口		
引脚	名称	功能说明
1	GND	信号地
2	5V	+5V ENC
3	Z-	Encoder Z-
4	Z+	Encoder Z+
5	B-	Encoder B-
6	B+	Encoder B+
7	A-	Encoder A-
8	A+	Encoder A+
模拟量输入端口		
1	ANI-	±10V 模拟量-
2	ANI+	±10V 模拟量+
数字量 I/O		
1	OUT3	OUT3
2	PORTC_ENC0_A+	Port C _A+输出
3	OUT4+	OUT4+
4	PORTC_ENC0_A-	Port C _A-输出
5	OUT4-	OUT4-
6	PORTC_ENC0_B+	Port C _B+输出
7	IN1	IN1
8	PORTC_ENC0_B-	Port C _B-输出
9	IN2	IN2
10	PORTC_ENC0_C+	Port C _Z+输出
11	IN3	IN3
12	PORTC_ENC0_CB-	Port C _Z-输出
13	IN4	IN4
14	GND	GND
15	DI_COM	DI_COM
16	GND	GND
17	IN6	IN6
18	5V_OUT	5V 输出
19	IN5	IN5
20	OUT2	OUT2

BISS 绝对值编码器接口		
引脚	名称	功能说明
1	5V	5V 逻辑电源(内部提供)
2	GND	信号地
3	SL+	绝对值编码器数据信号
4	SL-	绝对值编码器数据信号
5	MA+	绝对值编码器时钟信号
6	MA-	绝对值编码器时钟信号
霍尔信号输入		
1	GND	信号地
2	5V	5V 逻辑电源(内部提供)
3	HC	数字霍尔信号 Hall3
4	HB	数字霍尔信号 Hall2
5	HA	数字霍尔信号 Hall1
EtherCAT in/out 通讯接口		
1	TX-	TX-
2	TX+	TX+
3	FG	2Frame Gnd
4	RX-	RX-
5	RX+	RX+
RS232		
1	RX	RS232 数据接收
2	TX	RS232 数据发送
3	GND	信号地
抱闸		
1	+	电机电磁抱闸+
2	-	电机电磁抱闸-
USB		
1	USB_VBUS	USB_VBUS
2	GND	GND
3	D+	D+
4	D-	D-
STO		
1	5V	5V

电源和电机 UVW		
V+	供电电源+	DC48V+
V-	供电电源-	DC48V-
U	电机 U 相	电机 U 相
V	电机 V 相	电机 V 相
W	电机 W 相	电机 W 相

2	GND	GND
3	STO_RET	STO_RET
4	STO1	STO1
5	STO2	STO2

5.3 关节驱动器主要技术参数

驱动器型号	RGT	RDM2
供电电压	48VDC	48VDC
额定电流	80A	15A
峰值电流	80A	30A
通讯方式	EtherCAT、RS232	EtherCAT、RS232
数字 IO	5 路数字量输入、3 路数字量输出	1 路数字量输入、1 路数字量输出
模拟量 IO	1 路±10V 模拟量输入	1 路±10V 模拟量输入
STO	两路 24V 源型输入	无
温度	过温保护点设置为 85℃	过温保护点设置为 73℃
湿度	0%~95%，无结露	
环境	IEC68-2:1990	

5.4 关于泄放模块

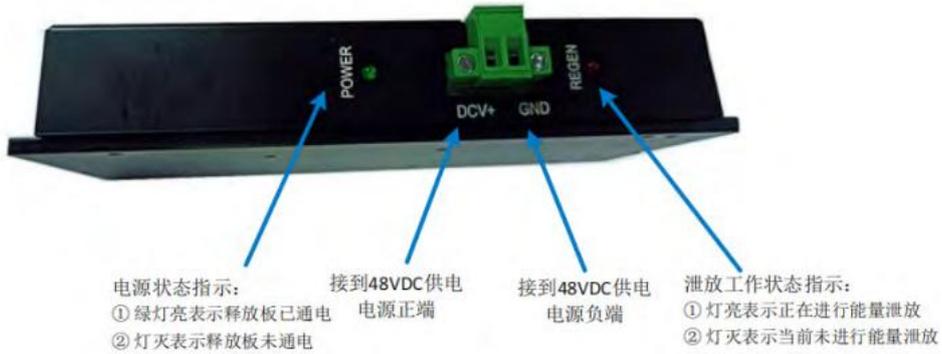
在操作使用 RJS-II 关节模组时，需外接再生能量吸收模块，如未对再生能量进行处理，运行关节时候再生能量过大导致关节模组损坏，我司将不对此承担责任。

5.4.1 再生电阻理论

负载加速时，会将电能转换成机械能。减速期间，则会产生相反的过程：将机械能转换成电能。这就叫再生。一部分再生能量会因机械系统的摩擦力而消失。更多的能量则会消耗在电机绕组、线缆以及驱动器中的元器件上，以热的形式（ I^2R ）耗散。剩下的能量会返回到驱动器中的母线上。当母线上存在电容时，加到电容上的能量会对电容进行充电，如果叠加到电容上的能量太多，电容上的电压会升高到驱动器过压保护点，从而使驱动器关闭输出。为防止这种情况发生，当电压上升到一定程度时，需要一个再生电路，将能量分流到一个外部的电阻上，这个电阻即是我们所熟知的再生电阻。

5.4.2 泰科智能泄放模块（释放板）

使用 RJS-II 关节模组时将 48V 开关电源、关节模组 48V 电源线和该释放板的正负端分别并联连接，我司配置的泄放模块实物如下图所示：



释放板实物图

型号	XFB_56V_6A V2.0
再生电阻阻值	10 欧
再生电阻功率	100W
开通电压	56V, 如需其他开通电压规格 请与我司技术人员联系

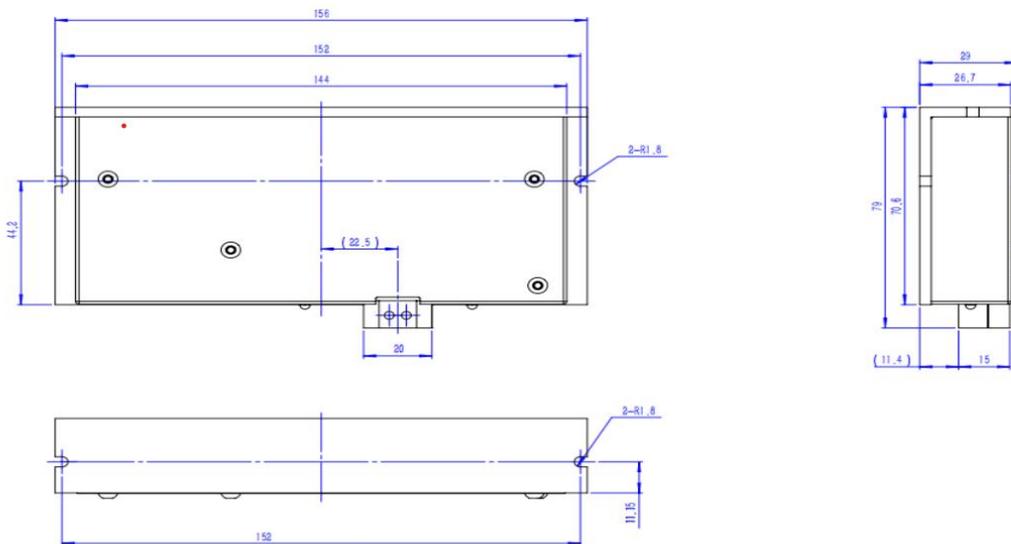
释放板规格表



注意

如果使用工况下连续功率过高时,可能在使用过程中电阻表面非常烫(甚至有电阻烧坏风险),请勿直接接触再生电阻,防止烧伤。再生电阻在使用时要考虑对其做散热处理。

释放板安装尺寸图:

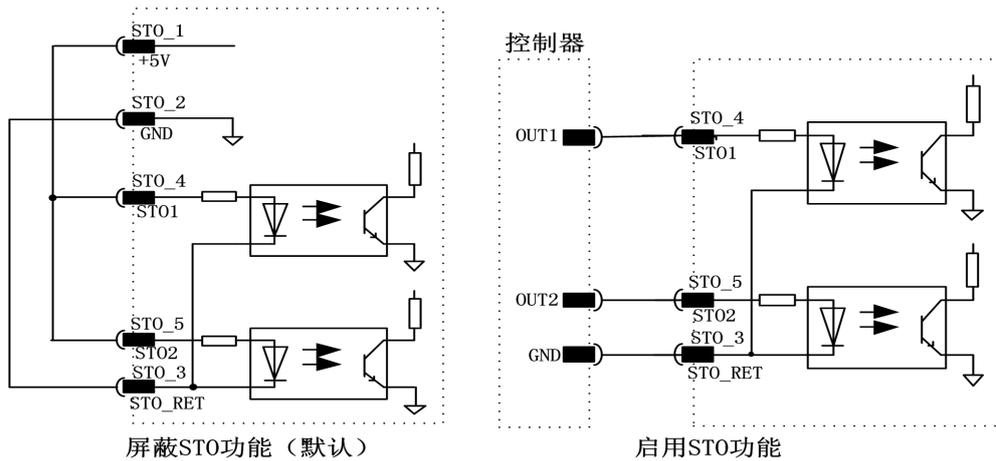


5.5 关于 RTG 驱动器上 STO 连接

安全转矩关断（STO）是一种安全功能，可以防止驱动器传输能量给电机产生扭矩。

STO 输入信号电平根据 IEC61800-5-2 和 ISO13849-1 第 3 类的要求，要求 STO 功能必须由两个完全冗余的输入来控制。只有当两个 STO 输入都正常时候，电机才能被激活。如果其中一个 STO 输入激活，驱动器将停止电机供电，此种情况下，电机将处于“自由运行”，并在自身惯性和摩擦力作用下静止。

5V 输入 STO 功能启用和功能屏蔽接线示意图：



5.6 关节模组软件调试

RJSII 关节模组内驱动器控制参数在出厂时已经做好配制，用户只需将模组连接到 EtherCAT 或 CANopen 网络中控制即可。

对于 CANopen 关节模组，我们将提供 CANopen 从站 EDS 文件供用户主站配置使用；EtherCAT 关节模组我们将提供 XML 格式的从站文件供用户主站配置使用。

如用户需通过串口通讯监控关节的运行数据等，可联系我司技术部门获取相关资料信息。

6.RJSII 系列关节模组常见故障排查和处理方法

序号	问题信息	可能原因	处理方法
1	接通电源时关节模组没有正常通电	存在短路或 V+, V-接反	检查是否有短路 检查关节模组电源 V+/V-是否接反
2	通讯异常	通讯线或者通讯端子接触不良	检查通讯端子是否有虚焊或重新插拔通讯线
3	跟随错误	超出用户设置的跟随误差	重新设置跟随误差
4	编码器读数异常	编码器接线松动 编码器损坏	重新将编码器接线插牢 更换编码器
5	通电前可以用手转动机器人关节	关节模组制动器故障	更换制动器
6	编码器出现跳变	目前关节模组采用单圈绝对值编码器，超过编码器范围断电重启后编码器读数会恢复到编码器的正常范围	使用时尽量在编码器单圈范围内或者上位机保存位置
7	关节模组噪音太大、发热过于厉害	减速器异常	更换减速器

RDM2 驱动器常见的报错代码意义如下表所示：

序号	故障码(Hex)	故障信息
1	2280	反馈错误
2	2310	电流限制
3	2320	短路
4	3110	过压
5	3120	欠压
6	3310	电压限制
7	4210	驱动器过温
8	4300	电机过温
9	5080	用于无其它紧急情况的故障
10	61FF	命令错误
11	7122	相位错误
12	7380	正限位触发
13	7381	负限位触发
14	7390	跟踪错误

RDM2 驱动器常见报错代码

RGT 驱动器常见的报错代码意义如下表所示：

序号	故障码(Hex)	故障信息
1	3120	欠压
2	3130	缺相
3	3240	短路
4	3310	过压
5	4310	驱动器过温
6	7121	电机卡住
7	7300	反馈错误
9	7382	电机上电时换向过程失败
10	8311	过峰值电流
11	8480	速度跟踪错误
12	8481	超过速度限制
13	8611	位置跟踪错误
14	8680	超出位置限制
15	FF20	STO 激活

RGT 驱动器常见报错代码