

产品与选型

AXR R9180 16.8V

机器人关节 / 大负载摆动机构



堵转扭矩

222 kg•cm

空载速度

0.104 s/60°

比较测试电压

16.8 V

大型舵机用于较大负载的定位与摆动机构时，应优先核算额定扭矩、峰值电流和结构刚度。堵转扭矩不是持续工作能力。机器人关节还需结合惯量、加减速、工作周期和机械保护完成整机验证。

不同电压下的性能

比较测试电压 (V)	堵转扭矩 (kg•cm)	空载速度 (s/60°)	运行电流 (A)	堵转电流 (A)
8.4	139	0.205	0.4	5.2
12	200	0.113	0.58	9.5
16.8	222	0.104	0.66	15

扭矩为原资料列示的堵转值，不能作为持续负载；持续选型请同时参考额定扭矩与工作周期。电压范围表示允许供电范围，不代表每个电压都有测试数据。

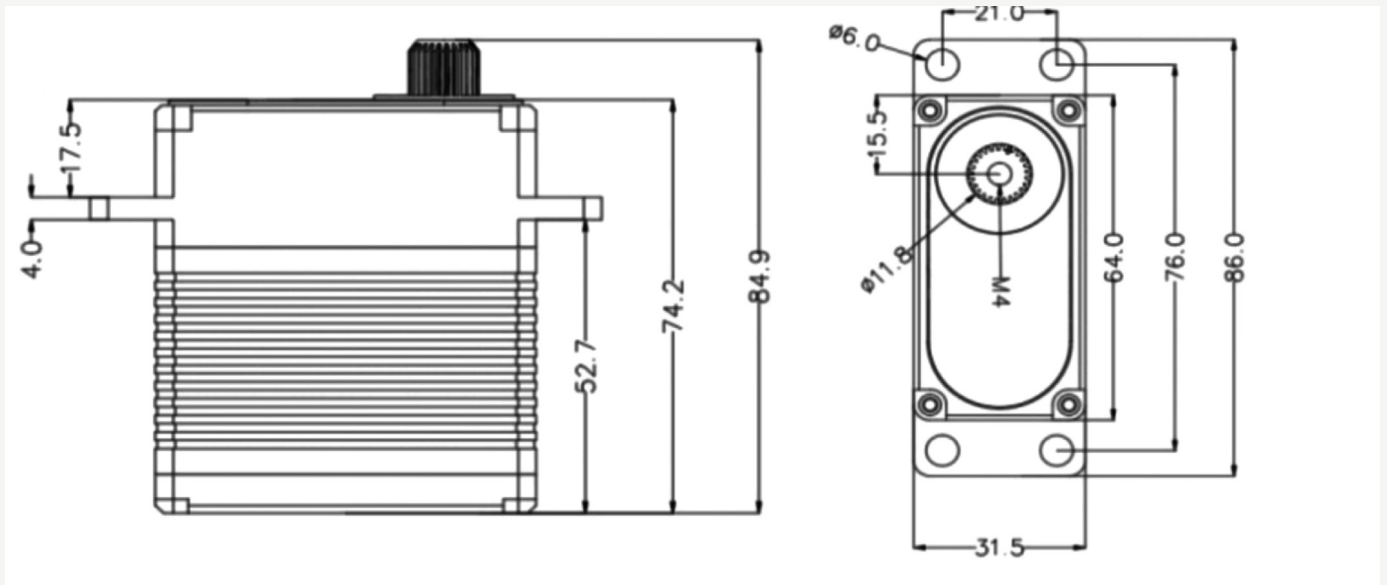
结构与控制参数

工作电压	8.4 - 16.8 V
额定扭矩	90 kg·cm @ 16.8 V
外形尺寸	64 × 31.5 × 73 mm
重量	380 g
电机类型	无刷电机
齿轮材质	416不锈钢齿轮
轴承数量	5
线缆长度	800 mm
控制信号	PWM
工作频率	333 Hz
参考脉宽	1520 μs
脉宽与对应角度	500 / 1500 / 2500 μs → -90 / 0 / 90°

原资料同时列示1520μs参考脉宽和1500μs位置中点。请以所用控制器与交付版本确认中位及可用行程。

该型号采用独立动力与信号接线。原图部分线色标注不一致，接线前请索取确认后的针脚定义，勿仅按线色连接。

安装尺寸图



图纸与规格表可能使用不同尺寸基准；加工安装件前请确认最终安装图与接口版本。

安装与集成

先核对供电、信号脉宽、安装孔位和舵臂连接。初次调试应卸载或限制负载，确认中位、运动方向与机械行程，再逐步验证工作负载。为瞬时电流预留供电余量，避免线缆压降、接反和机构持续顶住限位。

参数依据：AXR 2026产品资料；本页按测试电压整理。· AXR 2026 · 原目录第 59 页

<https://axrsystems.com/products/axr-r9180-16-8v/>

商务联系

产品选型 · 项目沟通 · 技术支持

AXR R9180 16.8V

珠海双捷科技有限公司

地址

中国广东省珠海市香洲区金鼎金洲路35号

联系人

刘先生

电话

+86 18688194199

邮箱

lhc1983@gmail.com