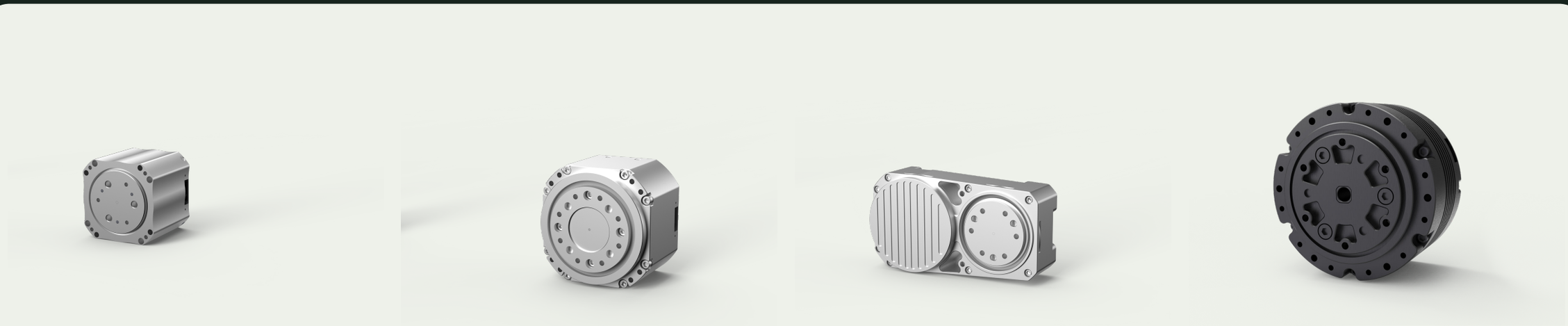
XTIVOR

한국어판

관절 모듈 및 로봇 암

제품 선정 매뉴얼

관절 모듈 15종. 로봇 암 플랫폼 3종.



기술 자료 개정일 2026.11.13

XTIVOR 편집일 2026.11.25

xtivor-robot.com

jennie@xtivor-robot.com

체화 AI를 위한 로봇 하드웨어

XTIVOR Robotics는 체화 AI 및 모션 시스템을 개발하는 연구팀, 개발자, 시스템 통합업체를 위해 휴머노이드 로봇, 로봇 암 및 서보 관절 모듈을 제공합니다.

작업 요구에 맞는 제품을 선택한 후 운전 조건을 확인하십시오.

제품군	선정 시 확인 사항	이 판에 포함된 제품
유성 감속기 모듈	정격 토크, 속도, 전류 및 베어링 구성을 비교하십시오.	XTR-J102 - J110
초박형 모듈	설치 공간, 체결 홀 배치 및 배선 경로를 확인하십시오.	XTR-J111 / J112
중공형 모듈	중공 및 장착 형상, 전압, 운전 토크를 확인하십시오.	XTR-J113 / J114 / J115 / J116
로봇 암	작업 반경, 부하 조건, 동작 범위 및 제어기 구성을 정의하십시오.	XTR-A600 / A610 / A800

이 판은 최신 기술 자료에 포함된 관절 모듈과 로봇 암을 다룹니다. 전체 XTIVOR 제품군은 웹사이트에서 확인할 수 있습니다. 주문 전에 제품별 통합 조건을 확인하십시오.

관절 모듈 선정표

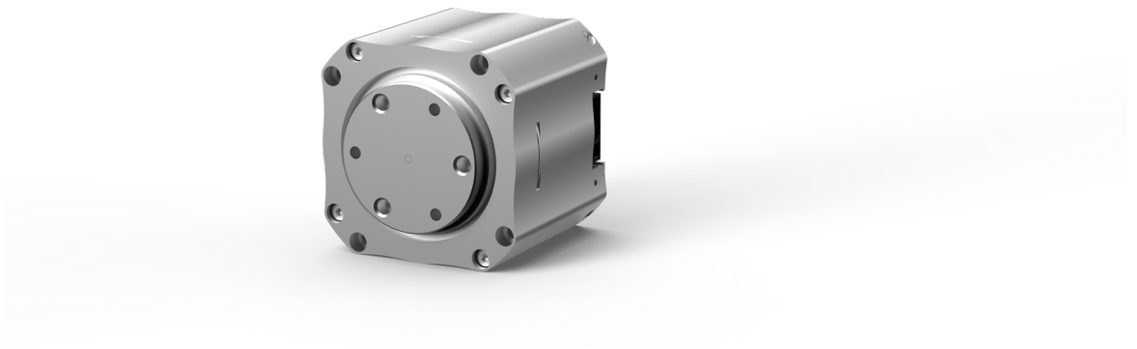
정격 토크와 스톨 토크는 서로 다릅니다. 제품별 사양과 기술 참고 사항에서 운전 한계를 확인하십시오.

제품 코드	정격 토크 N·m	스톨 토크 N·m	정격 속도 rpm	정격 전압 V	무게 g	상세
XTR-J102	2	13	40	24	237	4
XTR-J103	2	13	40	24	237	5
XTR-J104	3.5	13	82	24	322	6
XTR-J105	6	28	50	24	323	7
XTR-J106	6	28	50	24	345	8
XTR-J107	10	48	60	24	565	9
XTR-J108	10	48	60	24	570	10
XTR-J109	3.5	15	250	24	390	11
XTR-J110	20	76	45	24	850	12
XTR-J111	10	36	50	24	558	13
XTR-J112	20	50	40	24	808	14
XTR-J114	2	10	40	24	237	15
XTR-J113	4	16	50	24	385	16
XTR-J115	30	100	161	48	1380	17
XTR-J116	45	190	45	48	1850	18

가격 및 공급 가능 여부는 구성과 수량에 따라 별도 견적합니다. 도면의 수치는 원본 기준이며, 인쇄된 그림의 크기로 치수를 산정하지 마십시오.

XTR-J102

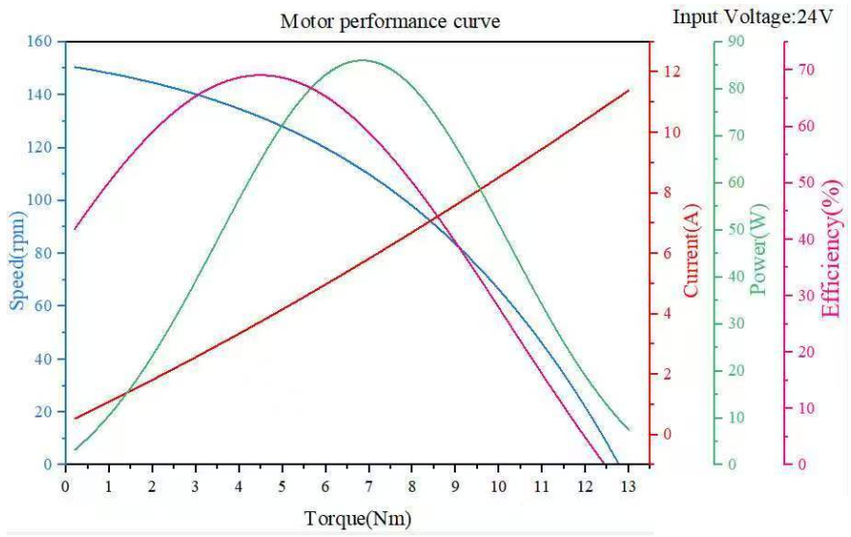
유성 감속기 관절 모듈



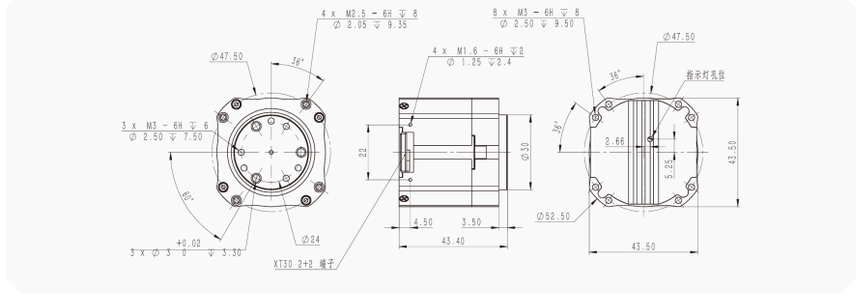
기계 사양	
가로 / 세로	44 mm
높이	43.4 mm
무게	237 g
모듈 성능	
감속비	30:1
정격 전압	24 V
정격 전류	0.65 A
정격 토크	2 N·m
스톨 토크	13 N·m
정격 회전 속도	40 rpm
무부하 회전 속도	155 rpm
정격 출력	8.5 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	12 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.272 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.

토크-속도 성능 곡선



설치 치수



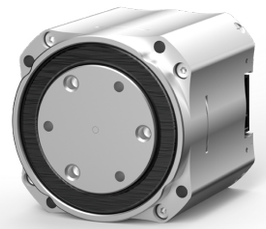
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J103

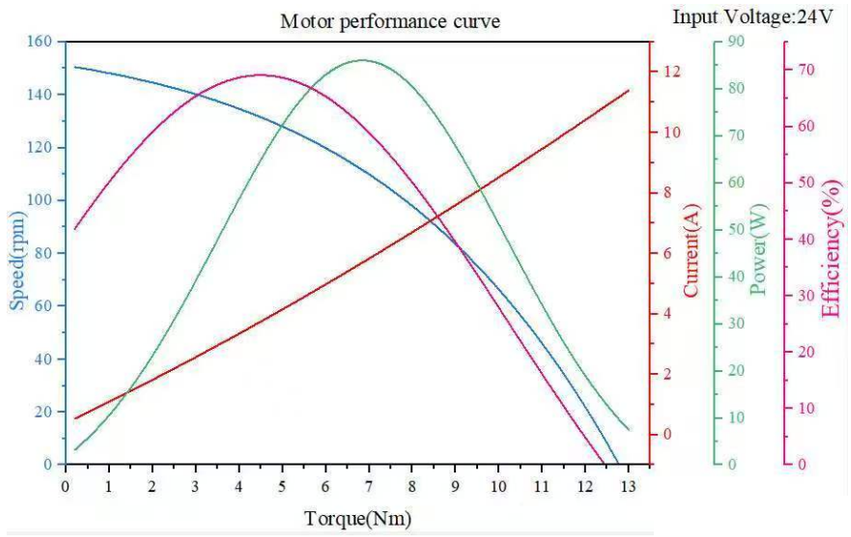
유성 감속기 관절 모듈 / 크로스 롤러 베어링 버전

기계 사양	
가로 / 세로	44 mm
높이	44.9 mm
무게	237 g
모듈 성능	
감속비	30:1
정격 전압	24 V
정격 전류	0.65 A
정격 토크	2 N·m
스톨 토크	13 N·m
정격 회전 속도	40 rpm
무부하 회전 속도	155 rpm
정격 출력	8.5 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	12 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.272 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

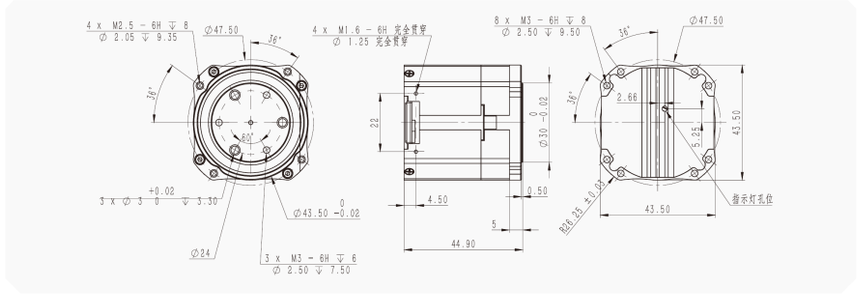
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



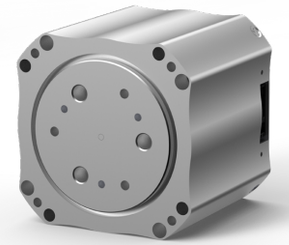
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J104

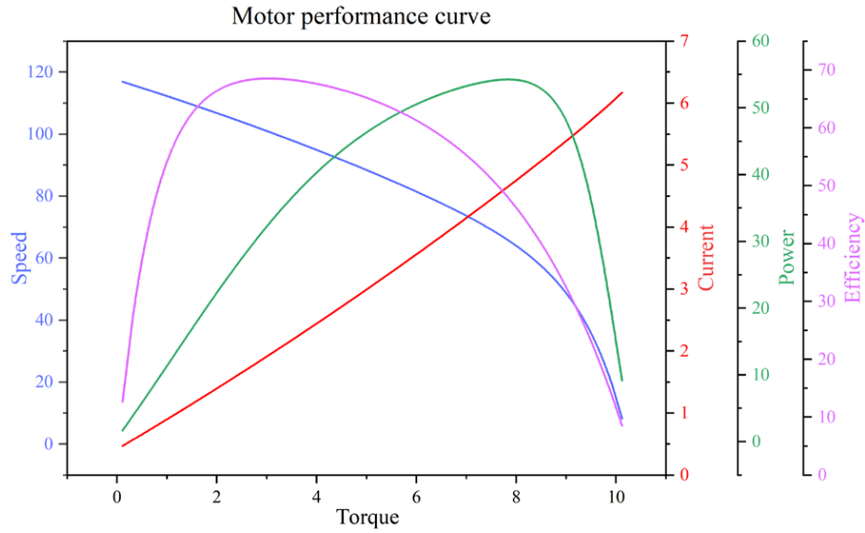
유성 감속기 관절 모듈

기계 사양	
가로 / 세로	50 mm
높이	47.4 mm
무게	322 g
모듈 성능	
감속비	22:1
정격 전압	24 V
정격 전류	2 A
정격 토크	3.5 N·m
스톨 토크	13 N·m
정격 회전 속도	82 rpm
무부하 회전 속도	123 rpm
정격 출력	30 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	10 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.54 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

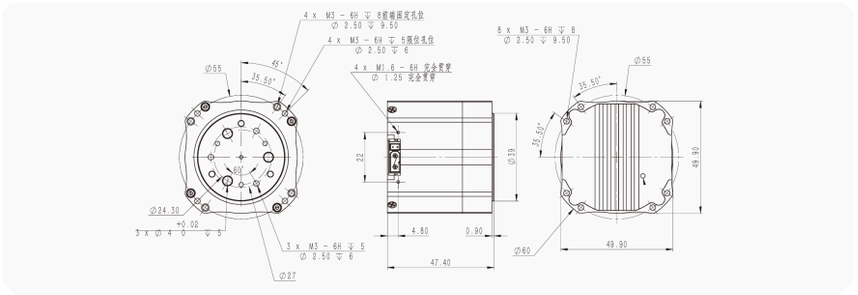
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



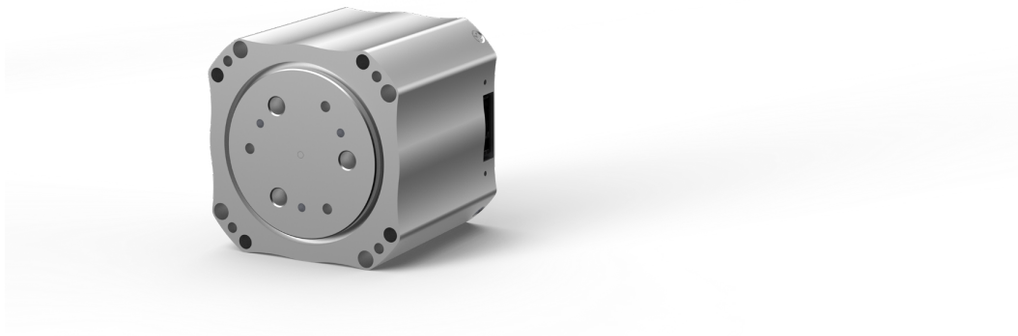
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J105

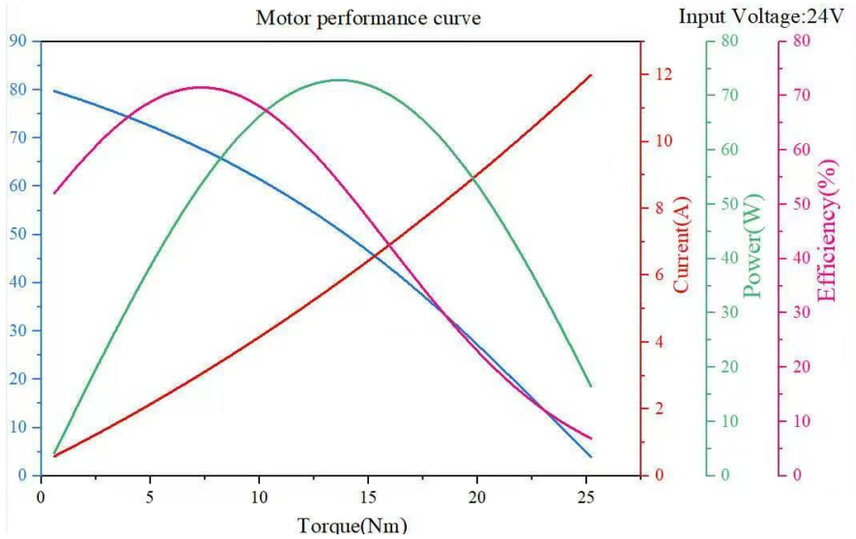
유성 감속기 관절 모듈

기계 사양	
가로 / 세로	50 mm
높이	47.4 mm
무게	323 g
모듈 성능	
감속비	36:1
정격 전압	24 V
정격 전류	2 A
정격 토크	6 N·m
스톨 토크	28 N·m
정격 회전 속도	50 rpm
무부하 회전 속도	80 rpm
정격 출력	30 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	13.3 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.54 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

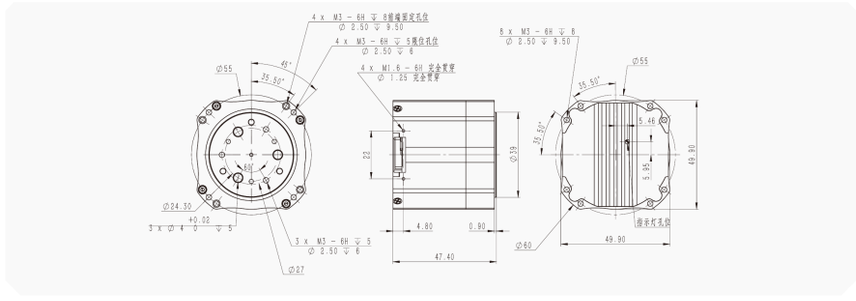
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



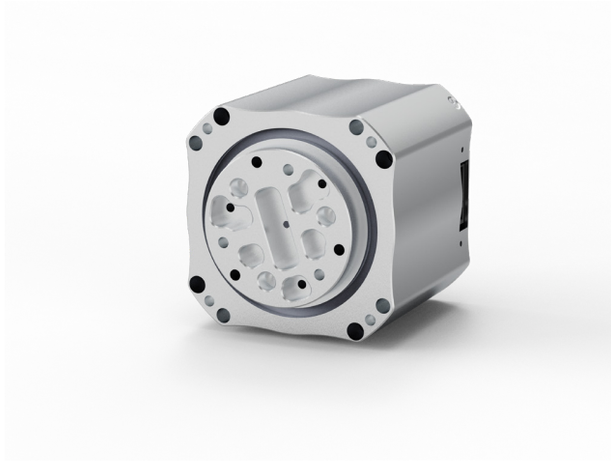
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J106

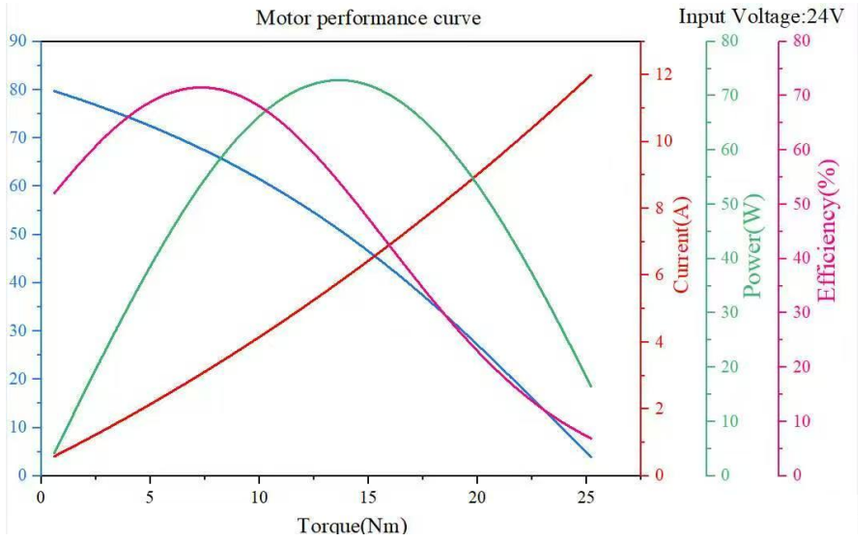
유성 감속기 관절 모듈 / 크로스 롤러 베어링 버전

기계 사양	
가로 / 세로	50 mm
높이	52.4 mm
무게	345 g
모듈 성능	
감속비	36:1
정격 전압	24 V
정격 전류	2 A
정격 토크	6 N·m
스톨 토크	28 N·m
정격 회전 속도	50 rpm
무부하 회전 속도	80 rpm
정격 출력	30 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	13.3 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.54 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

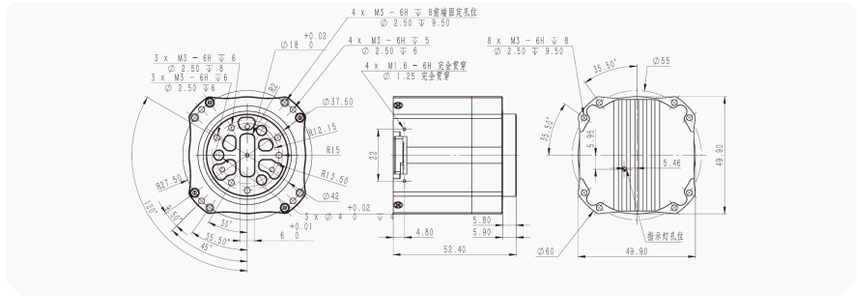
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



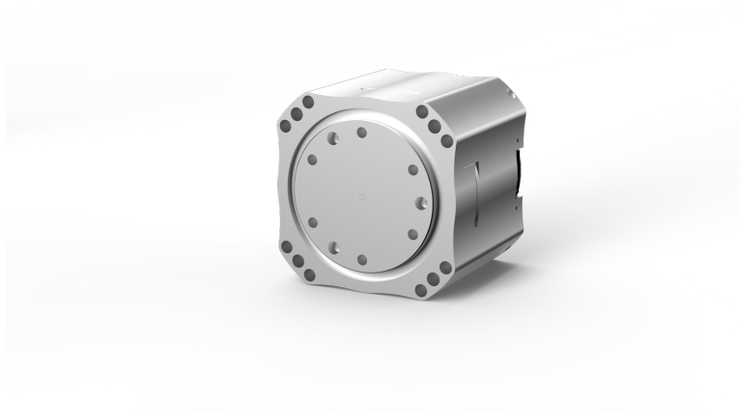
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J107

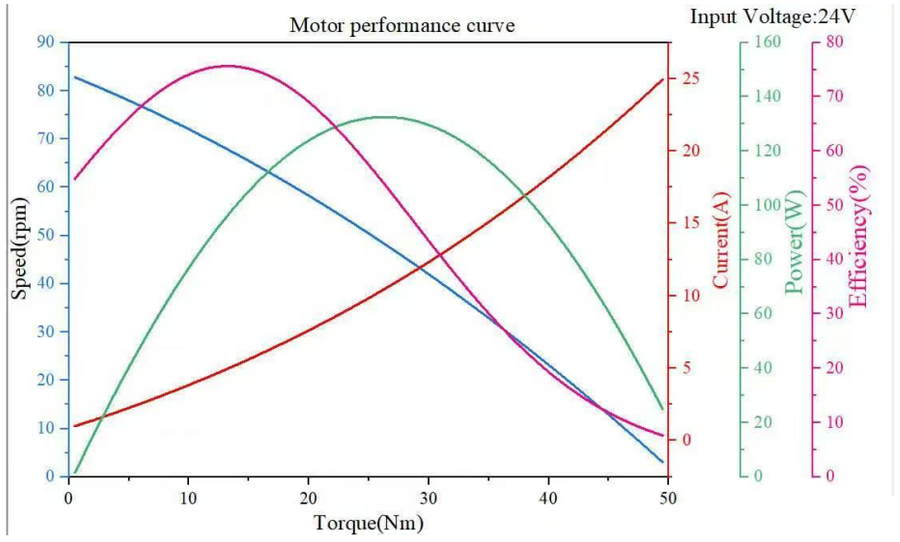
유성 감속기 관절 모듈

기계 사양	
가로 / 세로	60 mm
높이	56 mm
무게	565 g
모듈 성능	
감속비	36:1
정격 전압	24 V
정격 전류	3.5 A
정격 토크	10 N·m
스톨 토크	48 N·m
정격 회전 속도	60 rpm
무부하 회전 속도	80 rpm
정격 출력	52 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	23 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.531 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

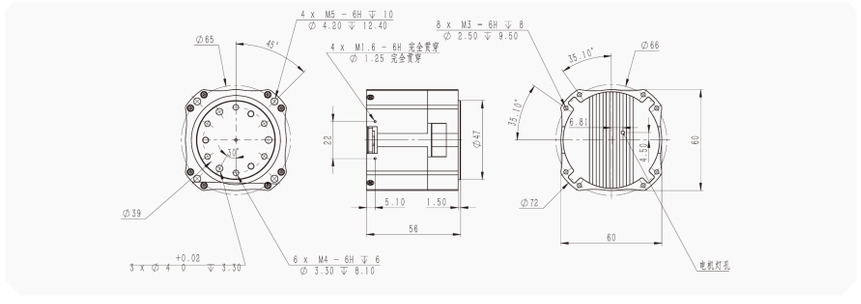
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



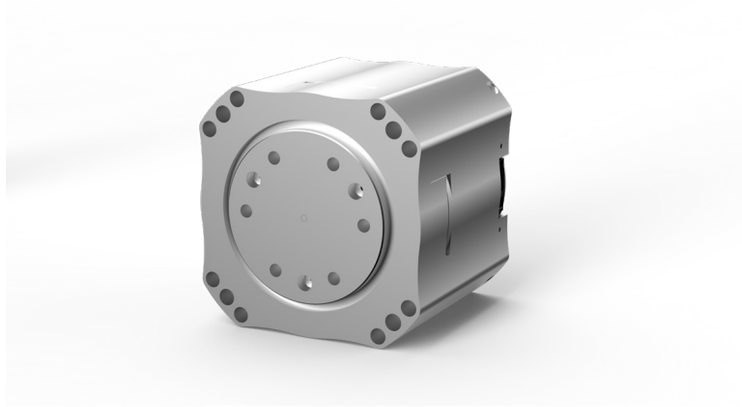
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J108

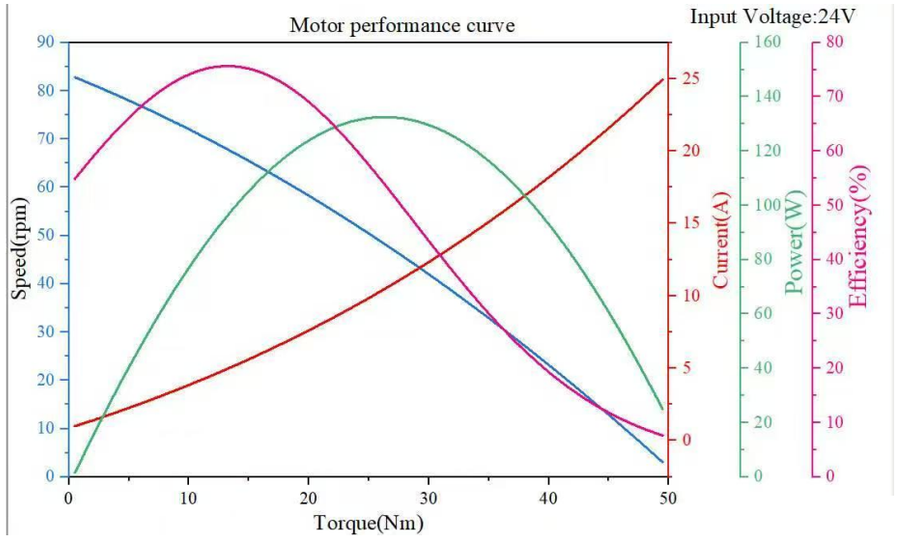
유성 감속기 관절 모듈 / 크로스 롤러 베어링 버전

기계 사양	
가로 / 세로	60 mm
높이	56 mm
무게	570 g
모듈 성능	
감속비	36:1
정격 전압	24 V
정격 전류	3.5 A
정격 토크	10 N·m
스톨 토크	48 N·m
정격 회전 속도	60 rpm
무부하 회전 속도	80 rpm
정격 출력	52 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	23 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.531 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

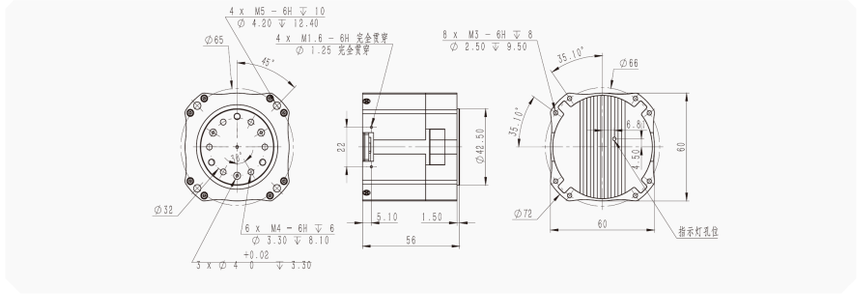
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



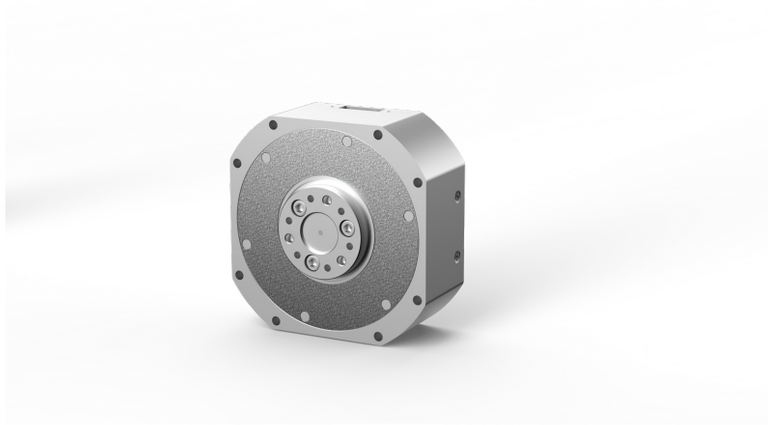
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J109

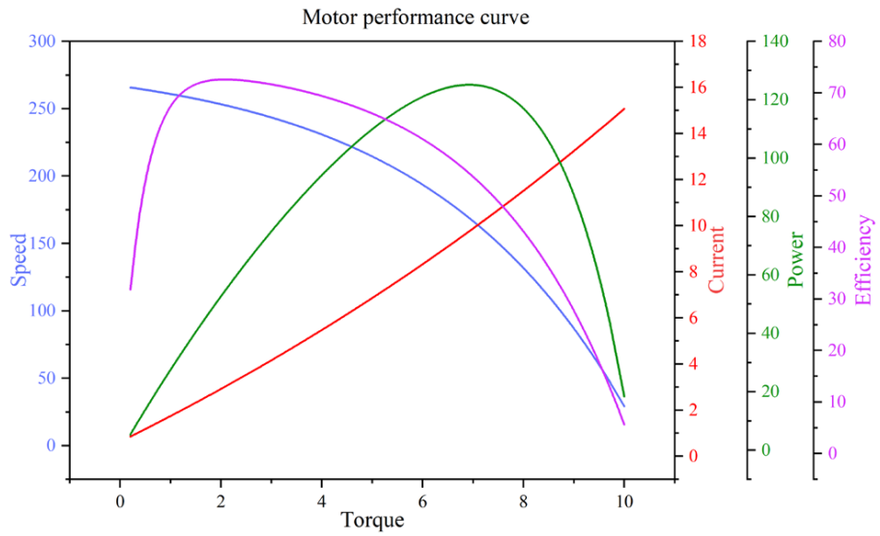
유성 감속기 관절 모듈

기계 사양	
가로 / 세로	75 mm
높이	35 mm
무게	390 g
모듈 성능	
감속비	7:1
정격 전압	24 V
정격 전류	6 A
정격 토크	3.5 N·m
스톨 토크	15 N·m
정격 회전 속도	250 rpm
무부하 회전 속도	275 rpm
정격 출력	92 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	20 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.602 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

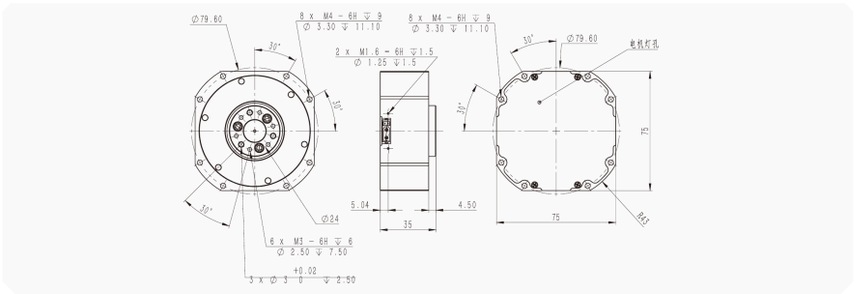
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



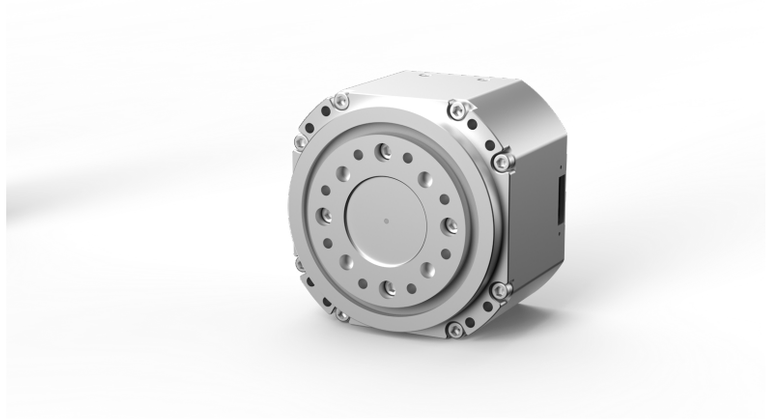
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J110

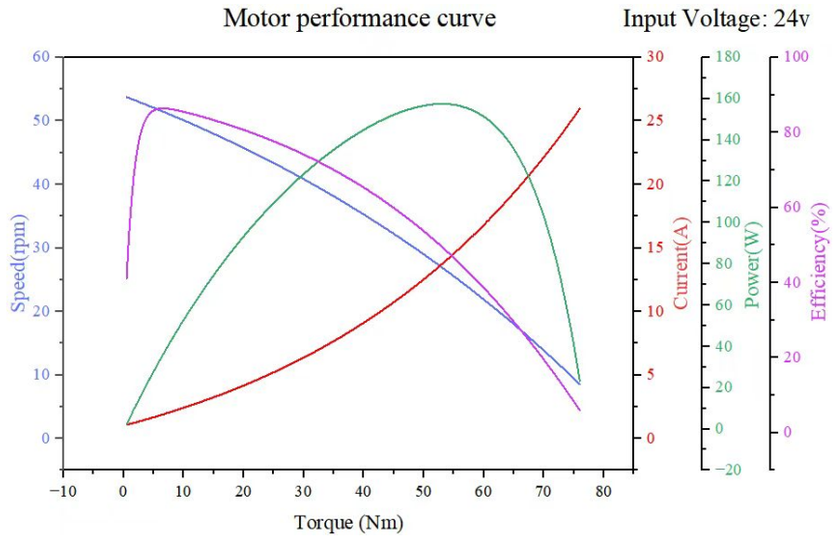
유성 감속기 관절 모듈 / 크로스 롤러 베어링 버전

기계 사양	
가로 / 세로	75 mm
높이	56 mm
무게	850 g
모듈 성능	
감속비	35:1
정격 전압	24 V
정격 전류	5.5 A
정격 토크	20 N·m
스톨 토크	76 N·m
정격 회전 속도	45 rpm
무부하 회전 속도	55 rpm
정격 출력	94 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	28 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	45 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.602 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

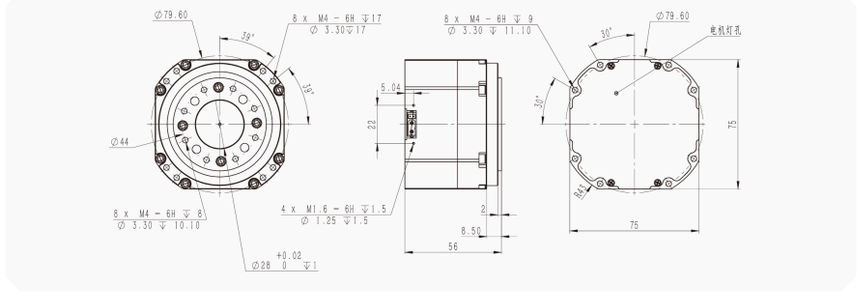
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J111

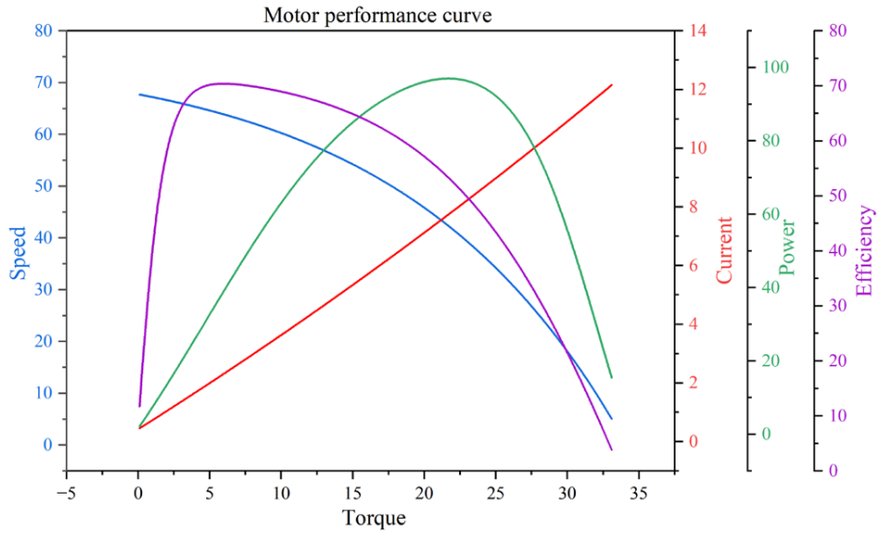
초박형 관절 모듈

기계 사양	
가로 / 세로	115 × 61.9 mm
높이	37 mm
무게	558 g
모듈 성능	
감속비	35:1
정격 전압	24 V
정격 전류	3 A
정격 토크	10 N·m
스톨 토크	36 N·m
정격 회전 속도	50 rpm
무부하 회전 속도	60 rpm
정격 출력	52 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-50.4 V
피크 전류	15 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	140 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.531 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

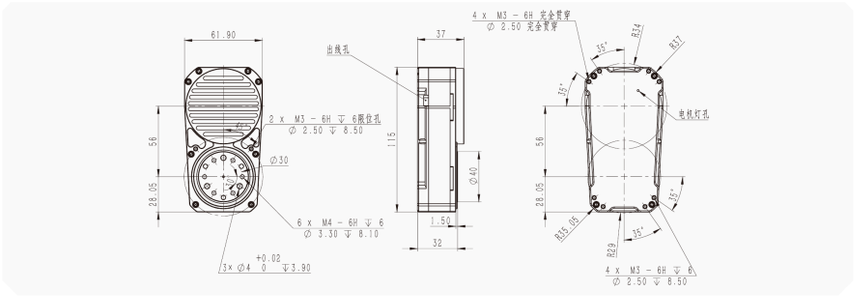
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



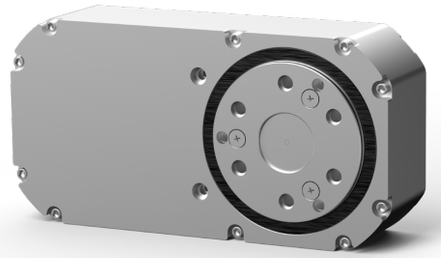
설치 치수



원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J112

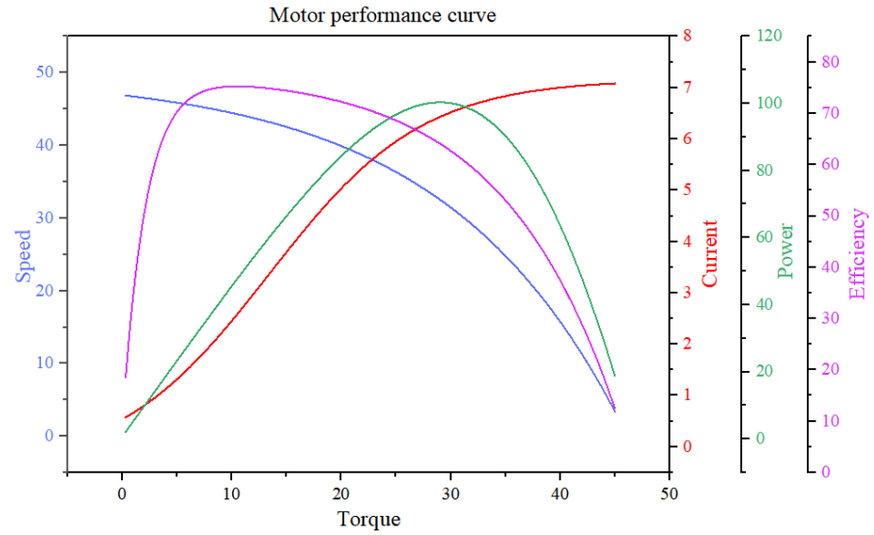
초박형 관절 모듈



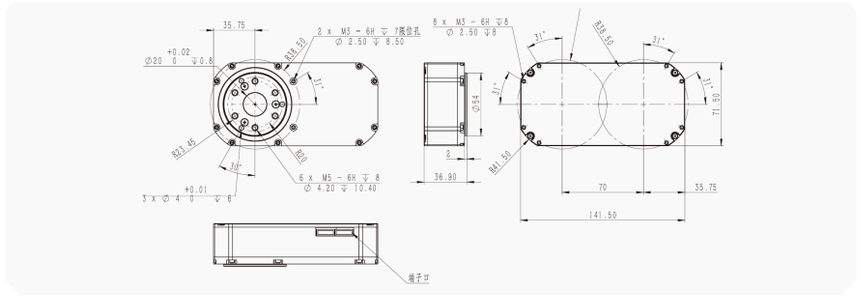
기계 사양	
가로 / 세로	140.5 × 71.5 mm
높이	36.9 mm
무게	808 g
모듈 성능	
감속비	33:1
정격 전압	24 V
정격 전류	4.8 A
정격 토크	20 N·m
스톨 토크	50 N·m
정격 회전 속도	40 rpm
무부하 회전 속도	48 rpm
정격 출력	84 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-50.4 V
피크 전류	20 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	140 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	3 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.59 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

길이 확인 필요: 표 140.5 mm, 도면 141.50 mm.

토크-속도 성능 곡선



설치 치수



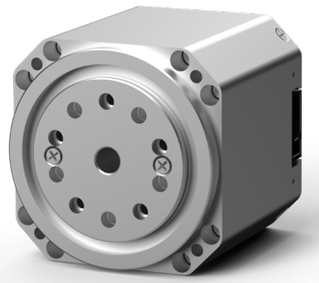
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J114

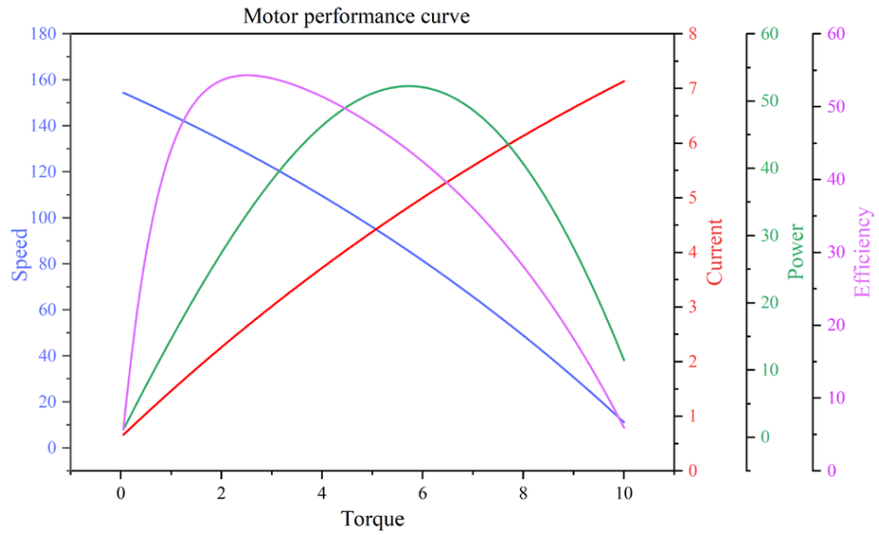
중공형 관절 모듈

기계 사양	
가로 / 세로	44 mm
높이	44.9 mm
무게	237 g
모듈 성능	
감속비	31:1
정격 전압	24 V
정격 전류	0.7 A
정격 토크	2 N·m
스톨 토크	10 N·m
정격 회전 속도	40 rpm
무부하 회전 속도	160 rpm
정격 출력	8.5 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-50.4 V
피크 전류	10 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	140 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	3 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.272 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

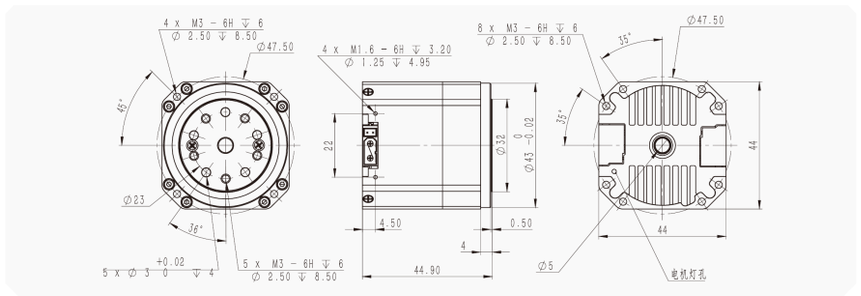
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



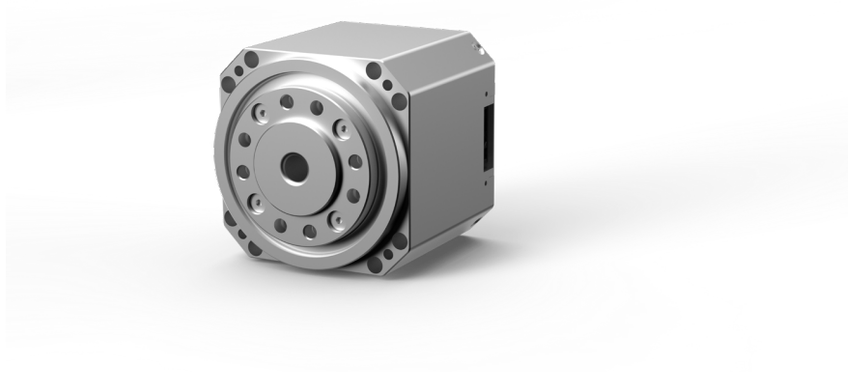
원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J113

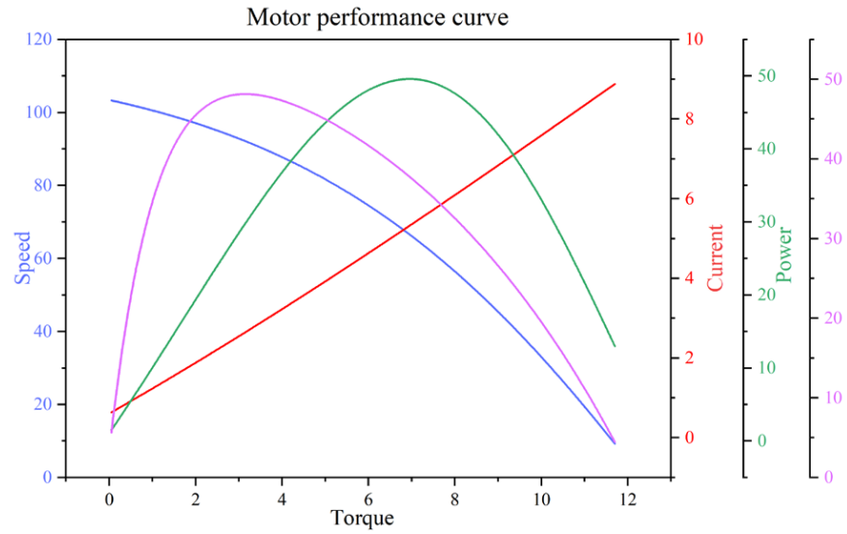
중공형 관절 모듈

기계 사양	
가로 / 세로	50 mm
높이	53 mm
무게	385 g
모듈 성능	
감속비	31:1
정격 전압	24 V
정격 전류	2 A
정격 토크	4 N·m
스톨 토크	16 N·m
정격 회전 속도	50 rpm
무부하 회전 속도	103 rpm
정격 출력	21 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-50.4 V
피크 전류	10 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	140 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	3 kHz
모터 사양	
토크 상수	0.54 N·m/A
극쌍 수	14
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

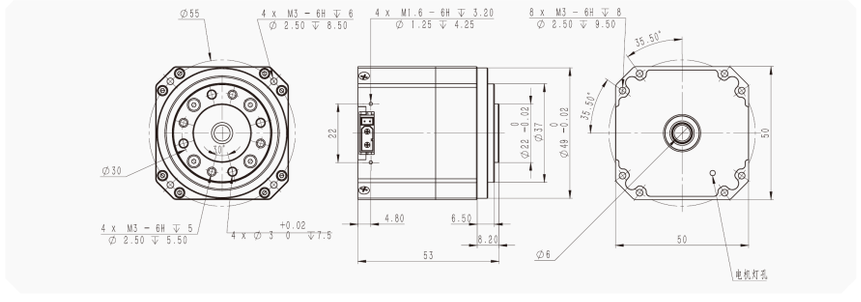
구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.



토크-속도 성능 곡선



설치 치수



원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J115

중공형 관절 모듈

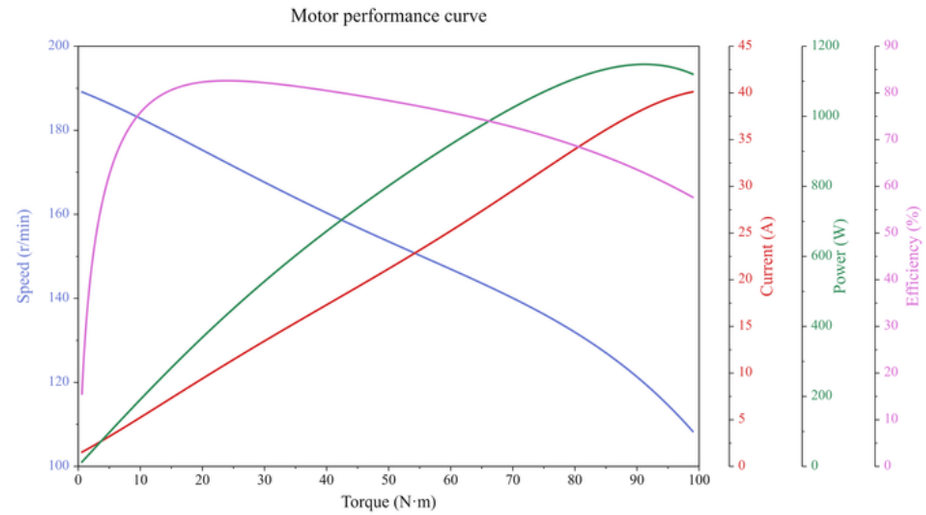
이번 판 신규 제품



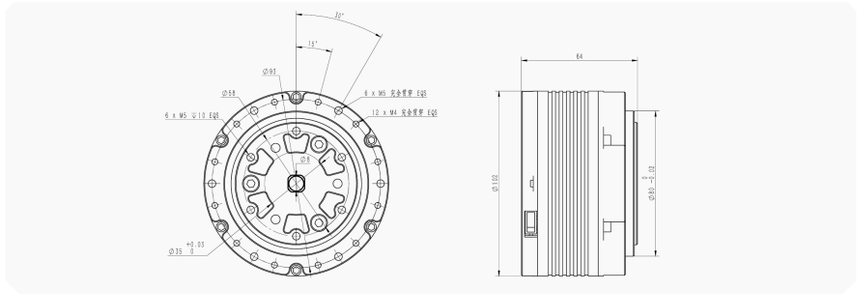
기계 사양	
가로 / 세로	102 mm
높이	64 mm
무게	1380 g
모듈 성능	
감속비	20:1
정격 전압	48 V
정격 전류	13 A
정격 토크	30 N·m
스톨 토크	100 N·m
정격 회전 속도	161 rpm
무부하 회전 속도	182 rpm
정격 출력	505 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	40 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	140 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	2.308 N·m/A
극쌍 수	21
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<15 arcmin

구체적인 구성 및 수량별 견적은 별도 문의 바랍니다.

토크-속도 성능 곡선



설치 치수



원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-J116

중공형 관절 모듈

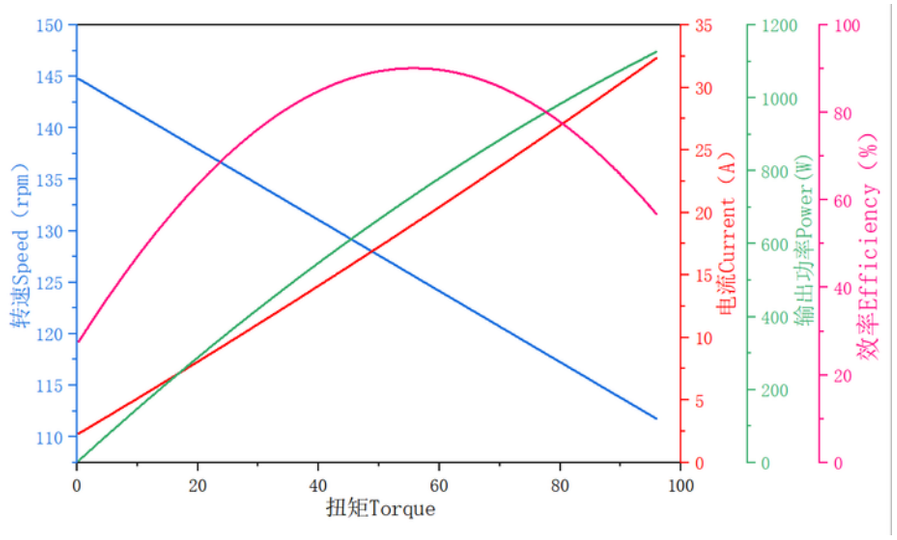
이번 판 신규 제품



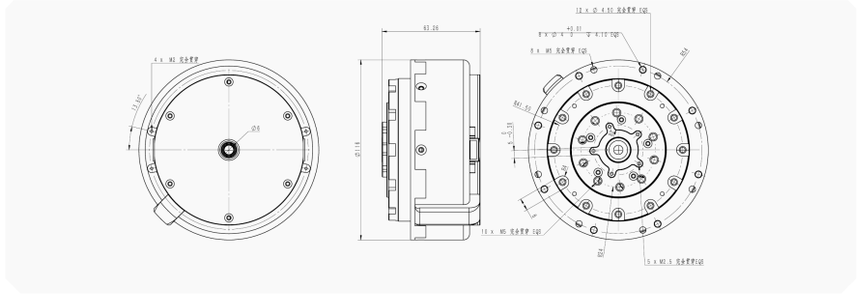
기계 사양	
가로 / 세로	116 mm
높이	63.2 mm
무게	1850 g
모듈 성능	
감속비	23:1
정격 전압	48 V
정격 전류	6.7 A
정격 토크	45 N·m
스톨 토크	190 N·m
정격 회전 속도	45 rpm
무부하 회전 속도	145 rpm
정격 출력	212 W
전기 및 제어	
전압 범위	12-60 V
피크 전류	60 A
속도 제어 정확도	±5%
토크 제어 정확도	±5%
통신	CAN FD / CAN
응답 시간	140 μs
입력측 엔코더 분해능	14 bit
출력측 엔코더 분해능	14 bit
통신 비트 전송률	5 Mbps
제어 주파수	5 kHz
모터 사양	
토크 상수	6.716 N·m/A
극쌍 수	21
감속기 사양	
백래시	<10 arcmin
반복 위치 정밀도	<12 arcmin
절대 위치 정확도	<10 arcmin

성능 곡선 시험 조건과 최종 설치 높이를 확인하십시오.

토크-속도 성능 곡선



설치 치수



원본 도면입니다. 주석 번역은 22쪽을 참조하십시오.

XTR-A600

6축 로봇 암

제품 사양	
기립 상태 치수	860 mm
접었을 때 치수	460 mm
무게	4.35 kg
동작 전압	24 V
최대 가반하중 (기재값)	3.5 kg
말단 최대 이동 속도	0.8 m/s
자유도	6
피크 관절 토크	48 N·m
통신	CAN FD

관절 동작 범위	
축 1	-180° to +180°
축 2	0° to +200°
축 3	0° to +230°
축 4	-90° to +90°
축 5	-90° to +90°
축 6	-180° to +180°

기재된 관절 모듈 종류

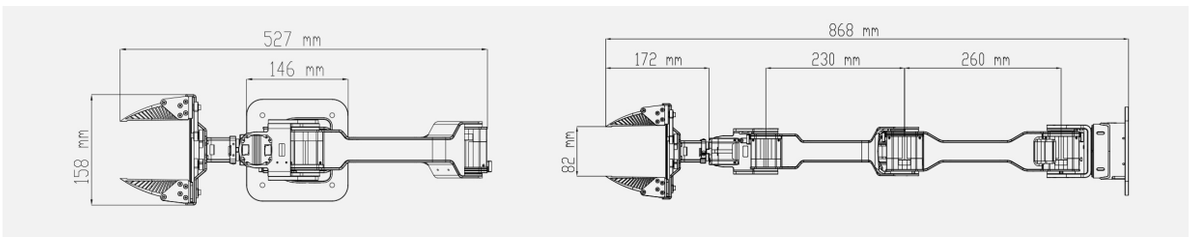
XTR-J107 / XTR-J106 / XTR-J105 / XTR-J102 / XTR-J101



기본 제공 하드웨어 및 소프트웨어

1자유도 그리퍼, 고성능 하위 제어기, 하위 제어 SDK, 오픈 소스 모션 제어 알고리즘.

설치 치수



기립 치수는 860 mm이며 도면 전체 길이는 868 mm입니다. 측정 기준을 확인하십시오.

XTR-A610

소형 6축 로봇 암

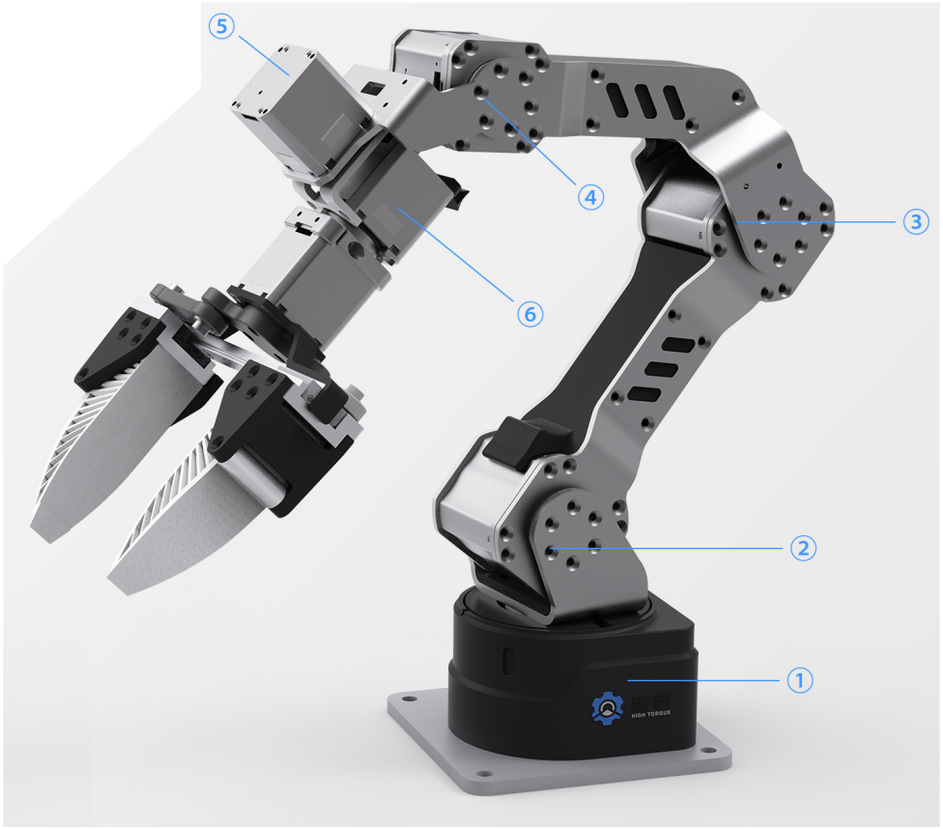
이번 판 신규 제품

제품 사양	
기립 상태 치수	641 mm
접었을 때 치수	410 mm
무게	3.0 kg
동작 전압	24 V
최대 가반하중 (기재값)	2.85 kg
말단 최대 이동 속도	0.8 m/s
자유도	6
피크 관절 토크	28 N·m
통신	CAN FD

관절 동작 범위	
축 1	-150° to +150°
축 2	0° to +200°
축 3	0° to +240°
축 4	-120° to +100°
축 5	-90° to +90°
축 6	-160° to +160°

기재된 관절 모듈 종류

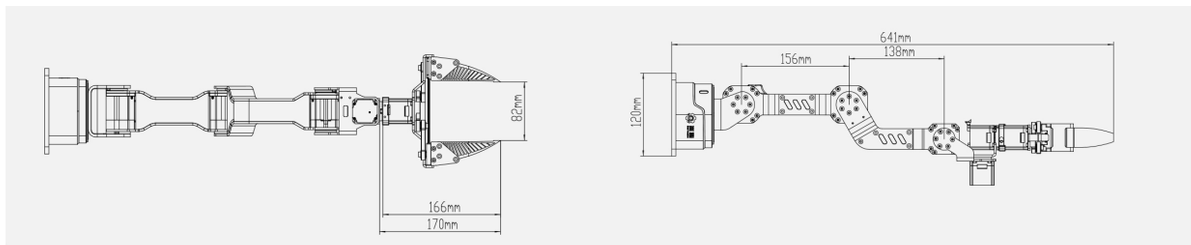
XTR-J105 / XTR-J102 / XTR-J101



기본 제공 하드웨어 및 소프트웨어

1자유도 그리퍼, 고성능 하위 제어기, 하위 제어 SDK, 오픈 소스 모션 제어 알고리즘.

설치 치수

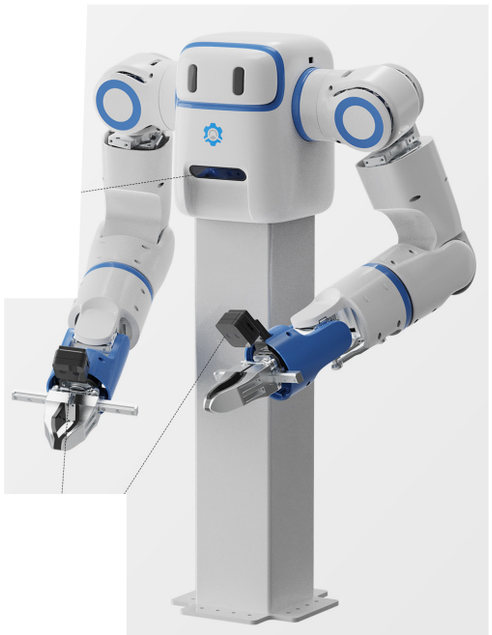


2.85 kg은 기재된 정적 한계 하중입니다. 동적 가반하중은 별도 확인이 필요합니다.

XTR-A800

양팔 로봇 플랫폼 | 팔당 7자유도 + 그리퍼

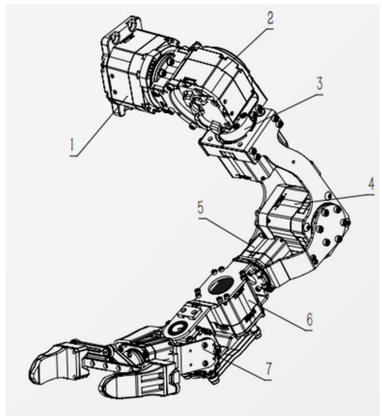
이번 판 신규 제품



제품 사양	
전체 높이	774 mm
영점 자세에서 팔 하향 치수	689 mm
단일 팔 작업 반경	758 mm
양팔 전개 폭	1,596 mm
팔 1개당 무게	7 kg
동작 전압	24 / 48 V
최대 가반하중 (기재값)	10 kg
말단 최대 이동 속도	3.6 m/s
피크 관절 토크	76 N·m
통신	CAN / CAN FD
반복 위치 정밀도	±0.5 mm
소음	<60 dB
지원 시스템	ROS 1 / ROS 2
팔당 자유도: 7 + 그리퍼	
관절 동작 범위	
축 1	P: -95° to +185°
축 2	R: -16° to +196°
축 3	Y: ±90°
축 4	P: -60° to +130°
축 5	Y: ±78°
축 6	R: ±45°
축 7	P: -90° to +105°

기재된 최대 가반하중은 10 kg입니다. 부하 조건과 팔당 적용 여부를 확인해야 합니다.

관절 번호



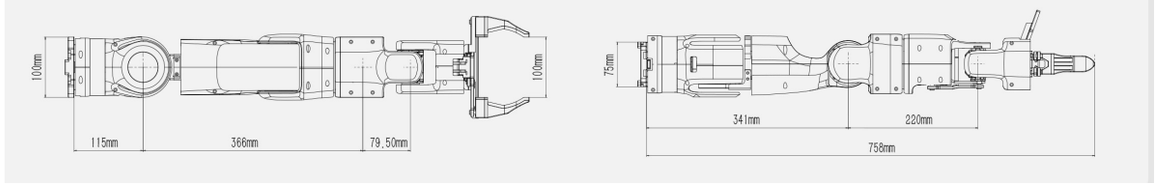
XTR-A800 / XTR-A800-P

구성	XTR-A800	XTR-A800-P
제어기	표준 제어기	NVIDIA Orin NX 16GB
본체 카메라	없음	D435i × 1
손목 카메라	없음	D405 × 2

기재된 관절 모듈 종류

XTR-J110 / XTR-J108 / XTR-J107 / XTR-J105 / XTR-J106 / XTR-J102

설치 치수



기술 참고 사항 및 도면 용어

01 정격 토크와 스톨 토크는 별개의 한계값입니다. 스톨 또는 피크 값은 연속 부하 정격이 아닙니다. 사용 조건에 맞는 듀티 사이클, 냉각 및 전류 제한을 확인하십시오.

02 치수와 곡선은 원본 개정 자료를 기준으로 합니다. 기술 형상을 보존하기 위해 원본 도면 주석을 유지했으며 아래에 번역을 제공합니다. 인쇄된 그림의 크기로 치수를 산정하지 마십시오.

03 XTR-J112: 표의 길이는 140.5 mm이나 도면에는 141.50 mm로 표시됩니다. XTR-J116: 표의 높이는 63.2 mm, 도면은 63.26 mm입니다. 통합 전에 승인된 도면을 확인하십시오.

04 XTR-J115 / J116: 곡선의 전압, 부하 및 측정 조건을 확인하십시오. 원본 XTR-J116 곡선의 속도 및 토크 표시 범위는 사양표 전체 범위와 다릅니다.

05 모듈 토크 상수와 응답 시간은 제공된 값을 그대로 기재했습니다. 정의 및 시험 조건을 확인하십시오. CAN / CAN FD 호환성, SDK 제공 범위 및 통합 범위는 주문 구성별로 협의해야 합니다.

원본 주석 / 기호	번역
完全贯穿	관통
指示灯孔位 / 电机灯孔	표시등 홀
出线孔 / 端子口 / 端子	케이블 인출구 / 커넥터 포트 / 커넥터
固定孔位 / 限位孔	고정 홀 위치 / 제한 홀
Speed / Torque / Current / Power / Efficiency	회전 속도 / 토크 / 전류 / 출력 / 효율
P / R / Y	피치 / 롤 / 요

담당자 Jennie

jennie@xtivor-robot.com | WhatsApp +852 52249082

견적 문의