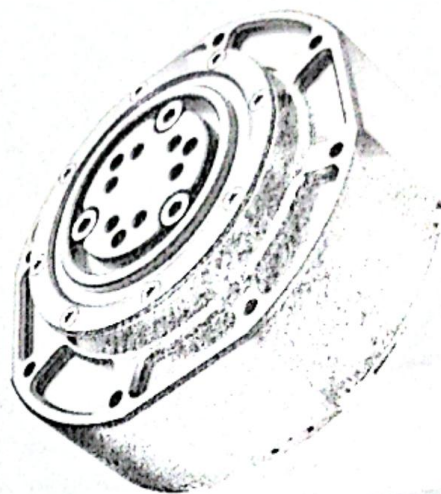


## D90

高可靠性、轻量化，安装维护便捷  
采用优化设计的行星齿轮传动，效率高、响应快  
轴向紧凑，整机重量仅590g



轻量化



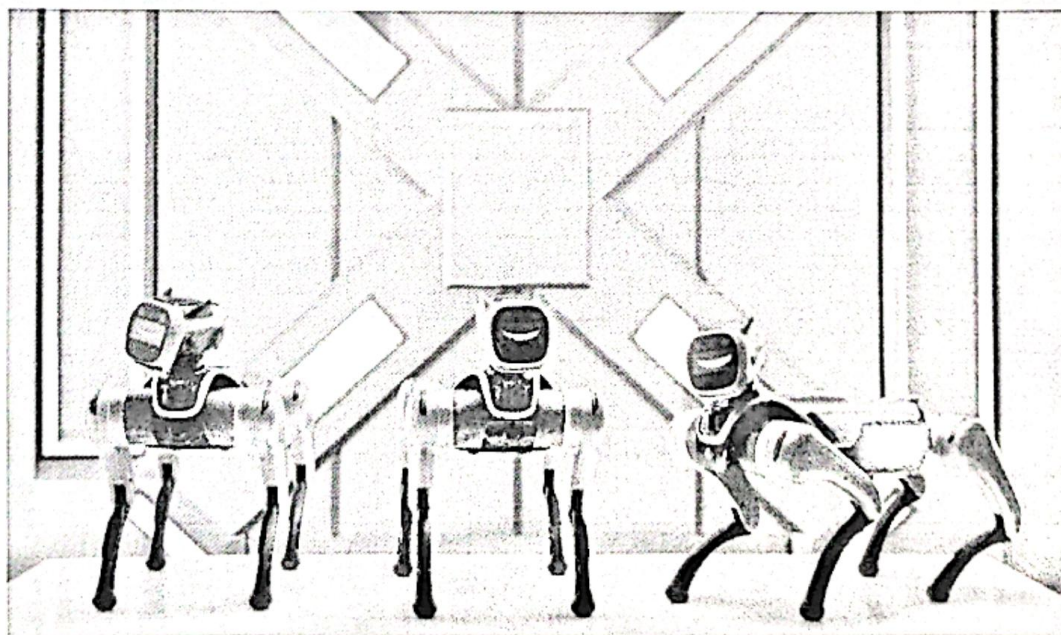
可靠性高



轻薄集成



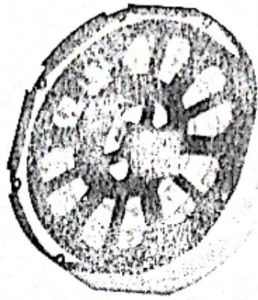
高迸发性



多部位适配，激活全身行动力

可灵活部署于人形机器人和四足机器人多个部位，让每一个动作更强劲、更协调

B: Steady State Thermal  
 Temperature 2  
 Temp. Temperature  
 Unit: °C  
 Min: 14.474  
 Max: 77.997  
 No. of Nodes: 1633  
 20/10/2016 16:33

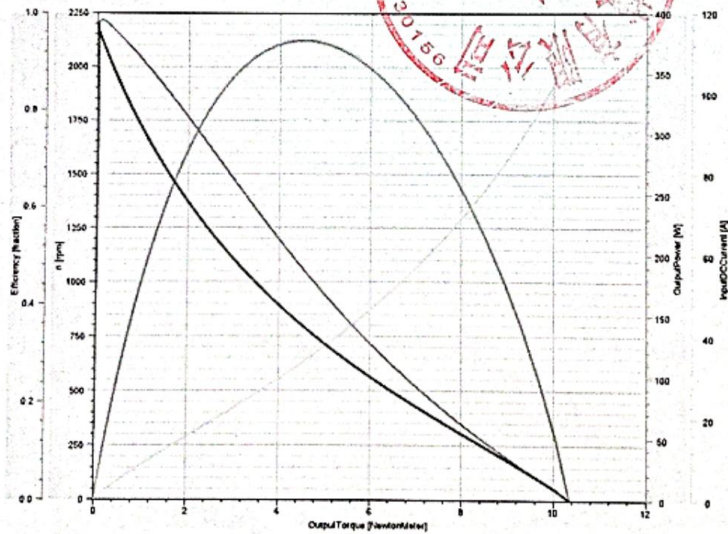
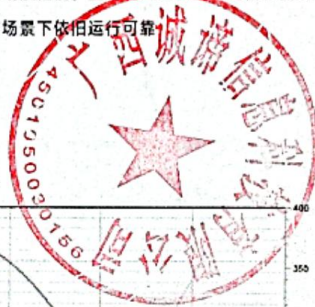


### 多重保护 · 可靠运行

关节结构内置智能温度保护机制，防止过热损坏

线圈采用浸漆绕组技术，具备优越的绝缘与耐压性能，显著提升整机的稳定性和使用寿命

确保在高负载工作场景下依旧运行可靠



### 高效驱动 · 精准控制

采用高效率电机与紧凑型减速器的优化组合，集成驱动板并搭载先进的FOC算法，实现高响应、低损耗的精准驱动控制

为机器人各类关节提供强劲、灵敏的动力输出，保障复杂动作的平稳执行

## D90

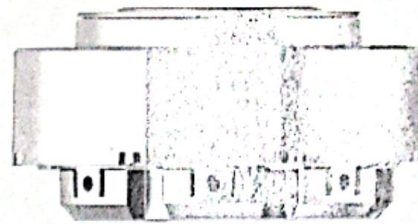
减速机类型  
 行星减速

最大转速  
 180rpm(24V供电)

模组重量  
 ---

额定扭矩  
 ---

5V0g	9Nm
尺寸 φ98*48.5	峰值扭矩 25Nm
通讯接口 CAN	峰值电流 20.8A
推荐使用环境 -5°C~40°C	编码器配置 双码
工作电压 24V~36V	电机端编码器分辨率 12Bit
控制频率 25,000Hz	
电机反馈 力矩、角度、角速度、温度	
控制模式或指令 力矩、角度、角速度、刚度、阻尼	



45°角

正面

侧面

背面

顶部



## magiclab 魔法

### 通用机器人

- MagicBot-Z1
- MagicBot-Gen1

### 机器狗

- MagicDog-H1
- MagicDog-W1
- MagicDog

### 自主研发手

- MagicHand-S01

### 关节模组

- P60N30
- D90
- P90N20
- P110
- H60
- H70
- V28

### 开源中心

- MagicBot-Gen1\_SDK
- MagicBot-Z1\_SDK
- MagicDog\_SDK
- MagicDog-Motion\_SDK
- MagicDog-Ros2\_SDK

### App下载

- MagicBot
- MagicDog

### 关于我们

- 政策条款
- 服务中心
- 关于我们
- 联系我们
- 加入我们
- 新闻中心

### 行业应用

### 资讯动态

### 采购/合作

魔法原子机器人

联系电话: 400-828-8022

联系邮箱: contact@magiclab.top



微信公众号

二维码

GitHub

邮箱

电话

联系我们

YouTube

©2023 MagicLab Robotics. All rights reserved.