



无锡巨蟹智能
驱动科技有限公司 | **2025**

产品手册



- 人形关节模组
- 通用型上肢硬件平台
- 人形机械臂



| 公司简介

无锡巨蟹智能驱动科技有限公司始建于2019年，系江苏省重点智能制造企业。公司拥有8000平米研制基地，强大的研发、制造、客户服务及管理团队，掌握原材料、热处理、加工工艺、设计仿真等关键技术。

公司以市场需求、行业应用为背景，立足于人形机器人产业，项目团队至上而下，从关键零部件出发，立足于全栈研发与产业化，实现了关键核心部件谐波减速机、微型低压驱动器、集成式编码器、力传感器组件的研制与量产。

产品特点 Product Features

系列化

分别设计系列化的关节组件，满足头部、肩部、肘部、腕部、腰部等关节需求。

轻量化

将减速机、电机、轴承一体化设计，实现了最优尺寸、最大扭矩以及最轻量化。

平台化

纵向深耕基础技术研究，横向打造精密制造体系建设。

技术支持

产品应用具备各行业多年应用经验，能将产品与行业应用深度融合。

通用组件

设计通用型人形机器人上肢硬件组件，满足了客户快速开发产品硬件的需求。

售后服务

涵盖前端二次开发、使用帮助及后期定制开发。





人形机器人专用关节模组参数

序号	模组	输出转速	额定扭矩	峰值扭矩	尺寸	重量	典型行业应用
1	R48	100	2	3.8	R48*47.5	0.35	头部腕关节
		50	3.7	7.5			
2	R58	90	8	22	R58*52.1	0.5	头部腕关节
		45	16	45			
3	R68	60	13	38	R68*66.3	0.8	肩/肘/膝关节 腰部
		30	26	75			
4	R83	60	18	49	R83*59	1.1	肩/肘/膝关节 腰部
		30	35	98			
		18	57	156			
5	R102	65	35	100	R102*73	2.0	肩/肘/膝关节 腰部
		32	70	200			
		18	96	320			
6	R120	63	70	180	R120*78.5	2.5	腕关节/腰部
		31.5	140	360			
		19	224	576			

人形机器人专用关节模组

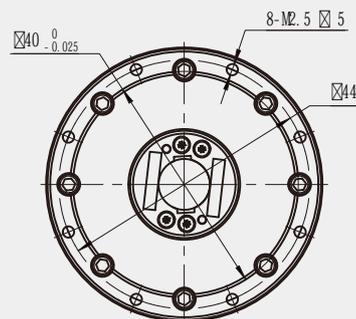
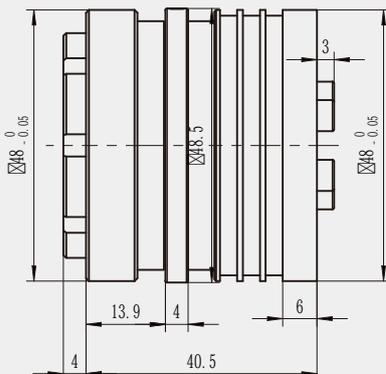
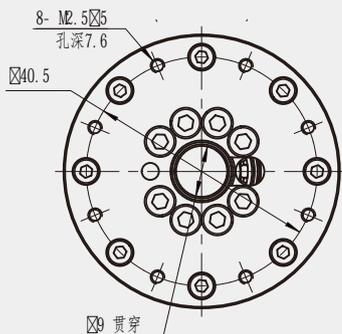
R48产品实物图及参数



CE-HM-R48系列模组技术规格

序号	模块	配置	输出转速 (RPM)	额定扭矩 (NM)	峰值扭矩 (NM)	背隙 (Arcsec)
1	机械特性	51	98	2	3.8	15
		101:1	49	3.7	7.5	15
2	电气特性	额定电压 (V)	额定功率 (W)	额定转速 (RPM)	额定电流 (A)	峰值电流 (A)
		48	48	5000	1	2
3	编码器	双编码器，单圈绝对值：单圈19位				
4	驱动器	接口：EtherCAT/CAN、电流环：50KHz、速度环：10KHz				
5	整机尺寸	R48* 47.5mm				
6	整机重量	0.35kg				
7	典型应用	头部、腕关节				

R48系列产品图纸



人形机器人专用关节模组

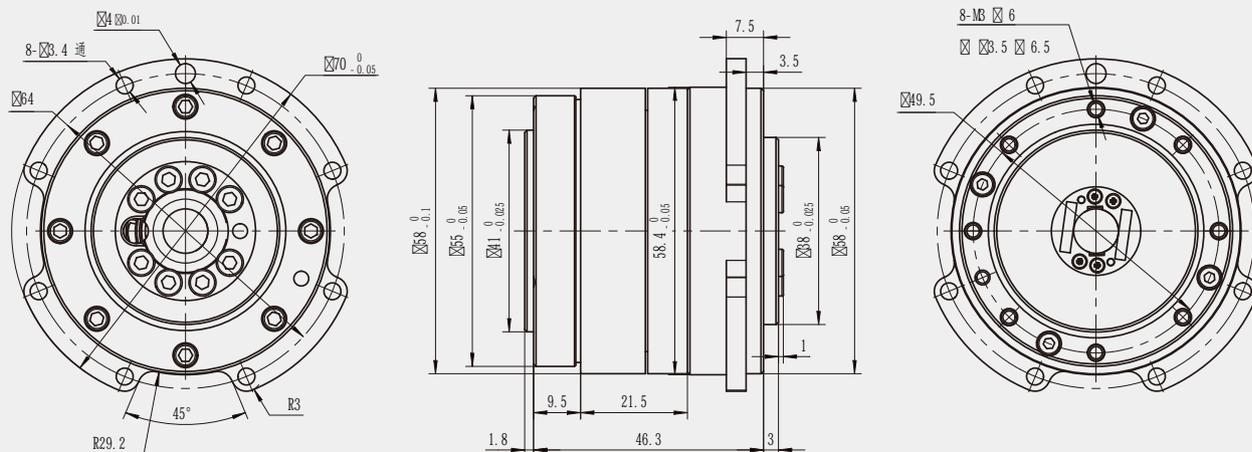
R58产品实物图及参数



CE-HM-R58系列模组技术规格

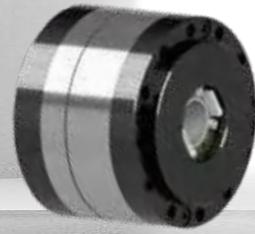
序号	模块	配置	输出转速 (RPM)	额定扭矩 (NM)	峰值扭矩 (NM)	背隙 (Arcsec)
1	机械特性	51:1	90	8	22	15
		101:1	45	16	45	15
2	电气特性	额定电压 (V)	额定功率 (W)	额定转速 (RPM)	额定电流 (A)	峰值电流 (A)
		48	120	5000	3.6	1.8
3	编码器	双编码器, 单圈绝对值: 单圈19位				
4	驱动器	接口: EtherCAT/CAN、电流环: 50KHz、速度环: 10KHz				
5	整机尺寸	R58* 52.1 mm				
6	整机重量	0.5kg				
7	典型应用	头部、腕关节				

R58系列产品图纸



人形机器人专用关节模组

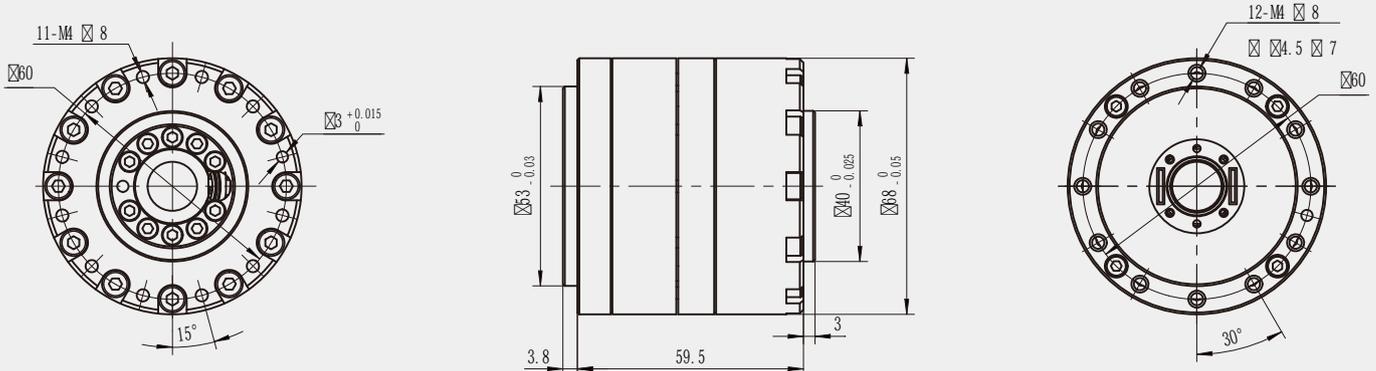
R68产品实物图及参数



CE-HM-R68系列模组技术规格

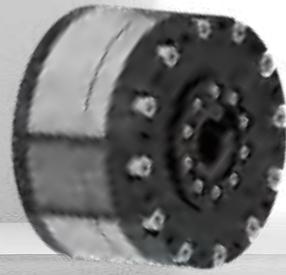
序号	模块	配置	输出转速 (RPM)	额定扭矩 (NM)	峰值扭矩 (NM)	背隙 (Arcsec)
1	机械特性	51:1	60	13	38	15
		101:1	30	26	75	15
2	电气特性	额定电压 (V)	额定功率 (W)	额定转速 (RPM)	额定电流 (A)	峰值电流 (A)
		48	134	3500	3.8	12
3	编码器	双编码器，单圈绝对值：单圈19位				
4	驱动器	接口：EtherCAT/CAN、电流环：50KHz、速度环：10KHz				
5	整机尺寸	R68 * 66.3 mm				
6	整机重量	0.8kg				
7	典型应用	肩关节、肘关节、膝关节				

R68系列产品图纸



人形机器人专用关节模组

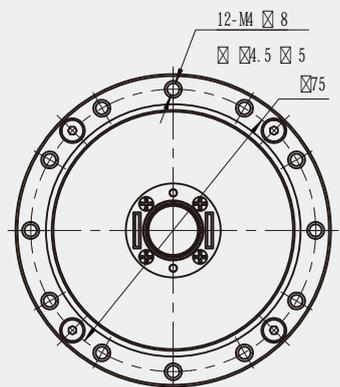
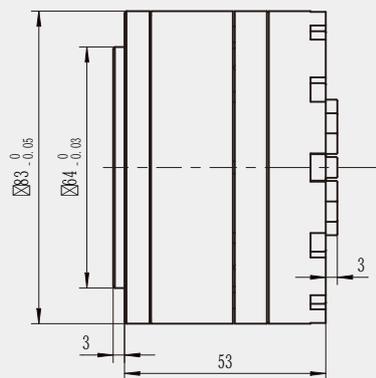
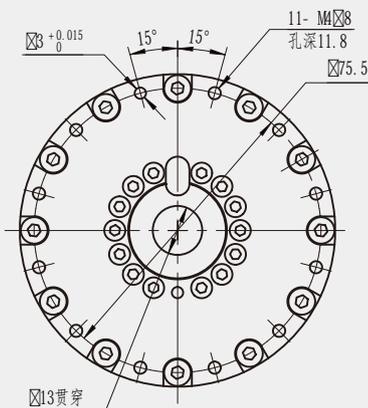
R83产品实物图及参数



CE-HM-R83系列模组技术规格

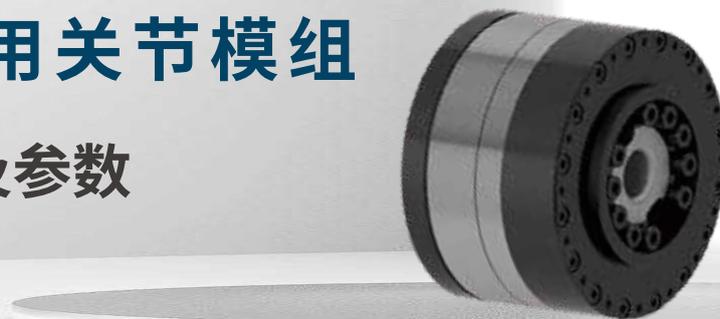
序号	模块	配置	输出转速 (RPM)	额定扭矩 (NM)	峰值扭矩 (NM)	背隙 (Arcsec)
1	机械特性	51:1	60	18	49	30
		101:1	30	35	98	30
		161:1	18	57	156	30
2	电气特性	额定电压 (V)	额定功率 (W)	额定转速 (RPM)	额定电流 (A)	峰值电流 (A)
		48	180	3500	4.5	14.5
3	编码器	双编码器，单圈绝对值：单圈19位				
4	驱动器	接口：EtherCAT/CAN、电流环：50KHz、速度环：10KHz				
5	整机尺寸	R83 * 59 mm				
6	整机重量	1.1kg				
7	典型应用	肩关节、肘关节、膝关节				

R83系列产品图纸



人形机器人专用关节模组

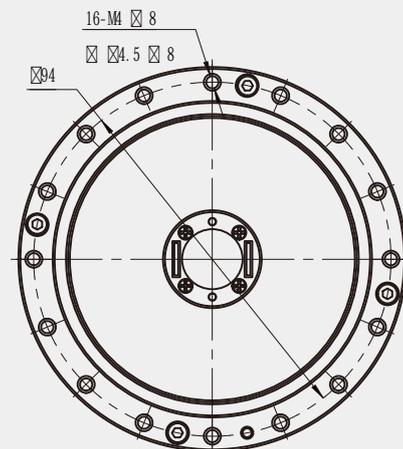
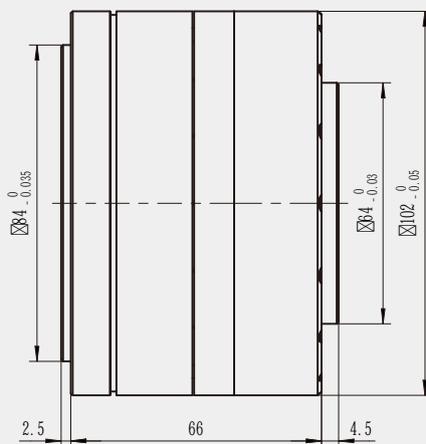
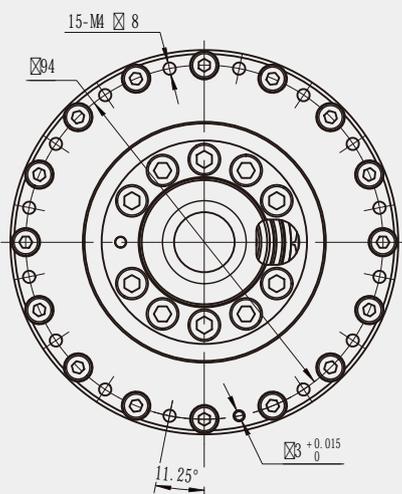
R102产品实物图及参数



CE-HM-102系列模组技术规格

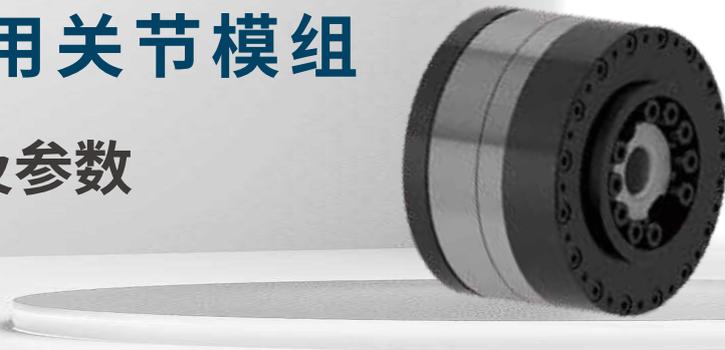
序号	模块	配置	输出转速 (RPM)	额定扭矩 (NM)	峰值扭矩 (NM)	背隙 (Arcsec)
1	机械特性	51:1	65	35	100	15
		101:1	32	70	200	15
		161:1	18	96	320	15
2	电气特性	额定电压 (V)	额定功率 (W)	额定转速 (RPM)	额定电流 (A)	峰值电流 (A)
		48	180	3500	4.5	12
3	编码器	双编码器，单圈绝对值：单圈19位				
4	驱动器	接口：EtherCAT/CAN、电流环：50KHz、速度环：10KHz				
5	整机尺寸	R102* 73.5 mm				
6	整机重量	2.0kg				
7	典型应用	肩关节、肘关节、膝关节				

R102系列产品图纸



人形机器人专用关节模组

R120产品实物图及参数

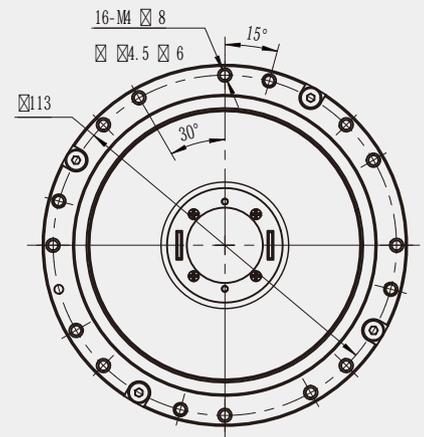
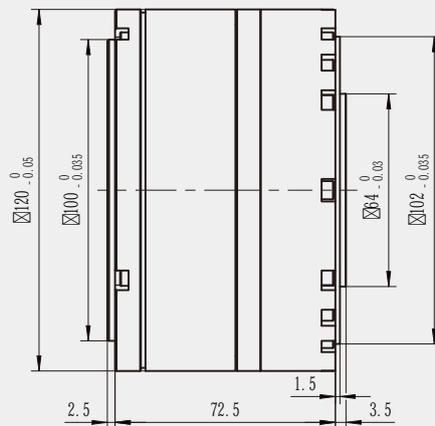
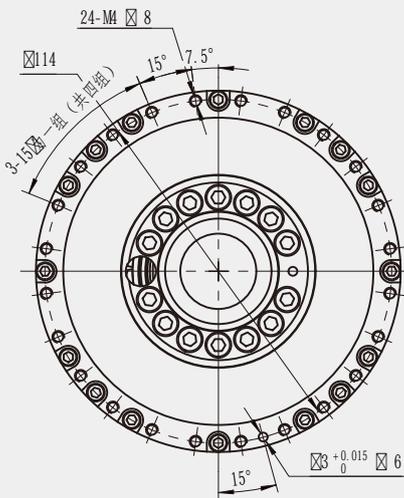


CE-HM-120系列模组技术规格

序号	模块	配置	输出转速 (RPM)	额定扭矩 (NM)	峰值扭矩 (NM)	背隙 (Arcsec)
1	机械特性	51:1	63	70	180	15
		101:1	31.5	140	360	15
		161:1	19	224	576	15
2	电气特性	额定电压 (V)	额定功率 (W)	额定转速 (RPM)	额定电流 (A)	峰值电流 (A)
		48	732	3500	15	45
3	编码器	双编码器，单圈绝对值：单圈19位				
4	驱动器	接口：EtherCAT/CAN、电流环：50KHz、速度环：10KHz				
5	整机尺寸	R120 * 78.5 mm				
6	整机重量	2.5kg				
7	典型应用	腕关节、腰部				



R120系列产品图纸



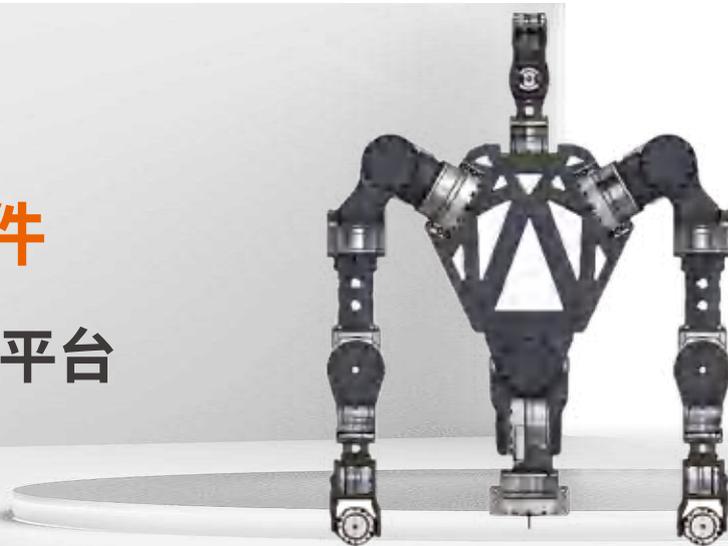


通用型人形机器人上肢硬件平台及手臂参数

序号	组件	自由度	臂长	身宽	末端载荷	重量
1	HR-UP	200DOF	528mm	583mm	8kg(单臂)	25kg
2	3kg	7DOF	625.2mm (不含手爪)	652.5*104*209mm	3kg	6.5kg
3	6kg	7DOF	762mm (不含手爪)	762*126*261.5mm	6kg	11.5kg
4	12kg	7DOF	860.3mm (不含手爪)	860.3*150*189.5mm	12kg	18kg
5	15kg	7DOF	503mm (不含手爪)	503*246*390mm	14kg	19kg

人形机器人组件

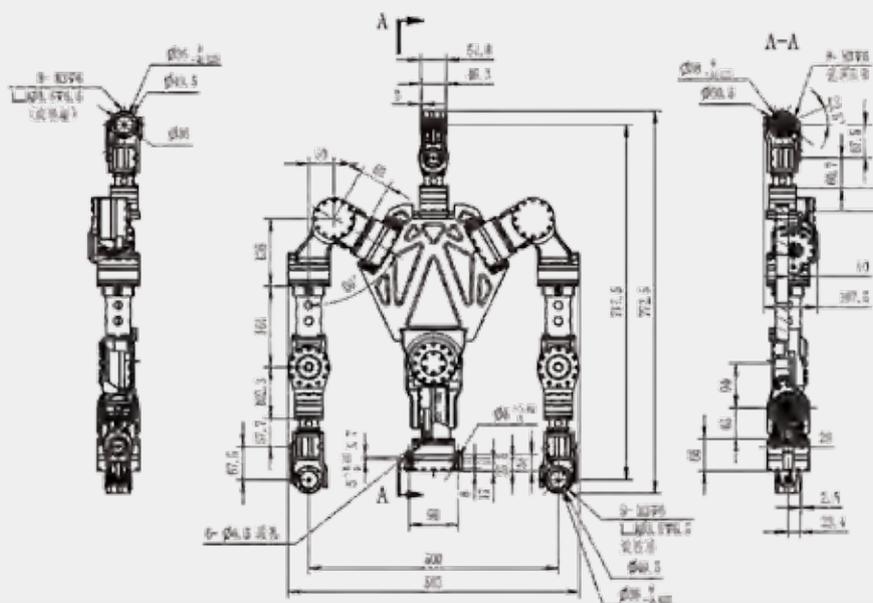
HR-UP通用型上肢平台



HR-UP通用型上肢平台技术规格

序号	模块	参数
1	尺寸	772.5 * 583 * 107.5mm
2	自由度	20DOF: 头部: 3DOF、单臂: 7DOF、腰部: 3DOF
3	末端负载	单臂载荷: 8kg
4	臂长	528mm (不含手爪)
5	额定电压	48 V
6	功耗	额定功率: 1KW; 峰值功率: 3KW
7	驱动器	电流环: 50KHz、速度环: 10KHz
8	通讯接口	EtherCAT / CAN
9	整机重量	25kg

通用型人形机器人上肢硬件平台图纸



人形机器人组件

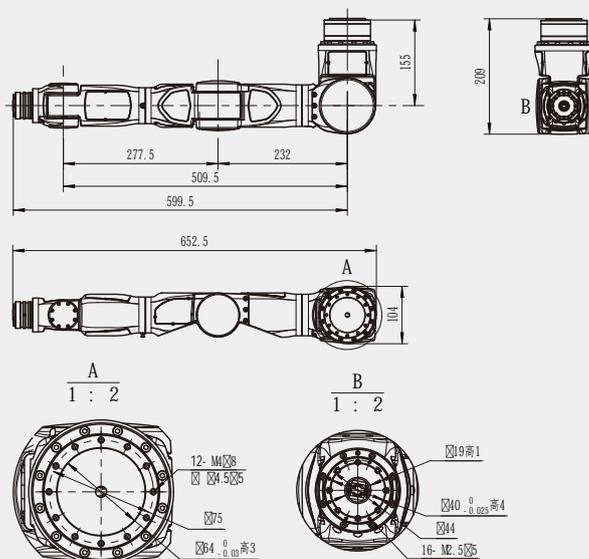
HR-UP-7DOF-3KG手臂



HR-UP-7DOF-3KG技术规格

序号	模块	参数
1	尺寸	660.5*124*209mm
2	自由度	7DOF
3	末端负载	3kg
4	臂长	660.5mm(不含手爪)
5	额定电压	48V
6	最大电压	60V
7	驱动器	CANopen
8	通讯接口	EtherCAT/CAN
9	整臂重量	6.3kg
10	模组配置	R83、R58、R48

HR-UP-7DOF-3KG图纸



人形机器人组件

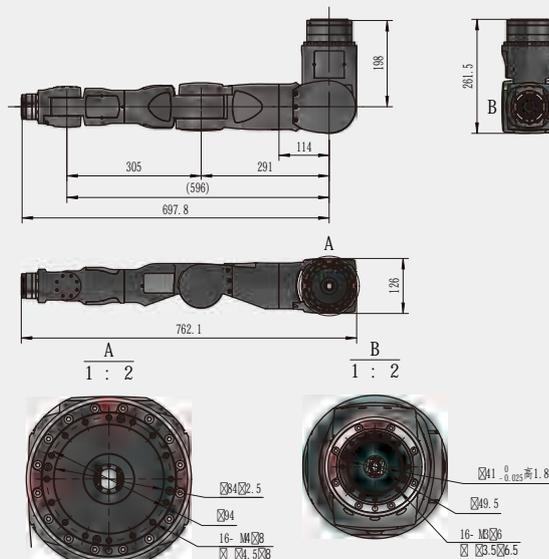
HR-UP-7DOF-6KG手臂



HR-UP-7DOF-6KG技术规格

序号	模块	参数
1	尺寸	762.1*126*198mm
2	自由度	7DOF
3	末端负载	6kg
4	臂长	762.1mm (不含手爪)
5	额定电压	48V
6	最大电压	60V
7	驱动器	CANopen
8	通讯接口	EtherCAT/CAN
9	整臂重量	11.5kg
10	模组配置	R102、R83、R58

HR-UP-7DOF-6KG图纸



人形机器人组件

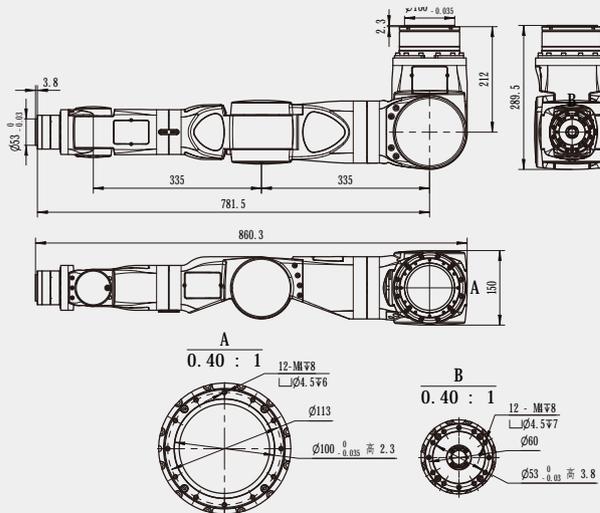
HR-UP-7DOF-12KG手臂



HR-UP-7DOF-12KG技术规格

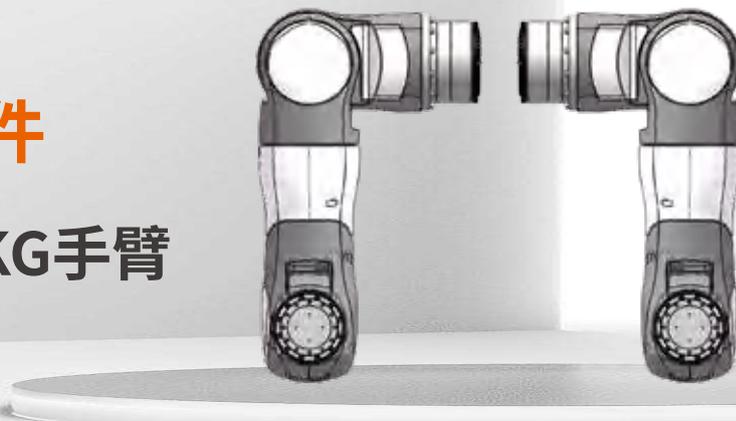
序号	模块	参数
1	尺寸	860.3*150*212mm
2	自由度	7DOF
3	末端负载	12kg
4	臂长	860.3mm (不含手爪)
5	额定电压	48V
6	最大电压	60V
7	驱动器	CANopen
8	通讯接口	EtherCAT/CAN
9	整臂重量	18kg
10	模组配置	R120、R102、R68

HR-UP-7DOF-12KG图纸



人形机器人组件

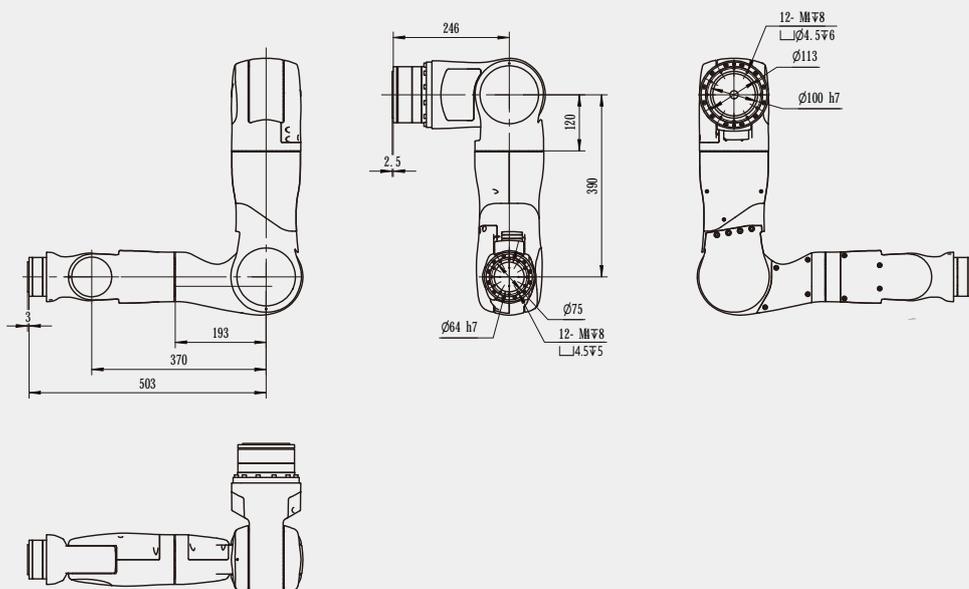
HR-UP-7DOF-15KG手臂



HR-UP-7DOF-15KG技术规格

序号	模块	参数
1	尺寸	503*246*390mm
2	自由度	7DOF
3	末端负载	15kg
4	臂长	750mm (不含手爪)
5	额定电压	48V
6	最大电压	60V
7	驱动器	CANopen
8	通讯接口	EtherCAT/CAN
9	整臂重量	19kg
10	模组配置	R120、R83

HR-UP-7DOF-15KG图纸



具身人形搭建专家

工艺至精 传动至美

📍 地址:江苏省无锡市滨湖区华庄街道立业路2号B栋

☎ 电话:13636354188 (邵晖)

🌐 网址:<http://www.juxiedrive.com/>



微信公众号
(巨蟹智能驱动)