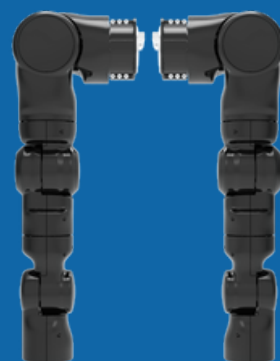
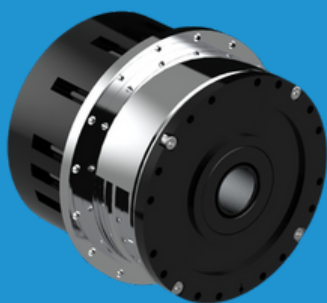




无锡巨蟹智能  
驱动科技有限公司

2025

# 产品手册



- 具身机器人关节模组
- 具身机器人解决方案

# 目录

---

- 公司简介..... 01
- 产品特点..... 02
- 产品编码规则..... 03
- 具身机器人关节模组（基础版） ..... 04
  - CE-RB-R48-101-DNN-CO-I ..... 05
  - CE-RB-R58-101-DNN-CO-I ..... 06
  - CE-RB-R68-101-DNN-CO-I ..... 07
  - CE-RB-R83-101-DNN-CO-I ..... 08
- 具身机器人关节模组（升级版） ..... 09
  - CE-RB-R58-101-FNT-I ..... 10
  - CE-RB-R68-101-FBT-I ..... 11
  - CE-RB-R83-101-FBT-I..... 12
  - CE-RB-R102-161-FBT-I ..... 13
  - CE-RB-R120-161-FBT-I..... 14
- 具身机器人关节模组（腰部专用版） ..... 15
  - CE-RB-R102-161-DBN-I..... 16
  - CE-RB-R102-161-FBN-I..... 17
  - CE-RB-R120-161-FBN-I..... 18
  - CE-RB-R120-161-MAX-FBN-I..... 19
- 具身机器人机械臂..... 20
  - HR-UP-7DOF-3KG-B01236手臂（基础版） ..... 21
  - HR-UP-7DOF-3KG-B01233手臂（标准版） ..... 22
- 具身机器人解决方案..... 22
  - 双臂支撑柱..... 23
  - 通用型上肢平台..... 24
  - 可折叠下肢型具身机器人..... 25



## | 公司简介

在全球智能制造产业的浪潮中，无锡巨蟹智能驱动科技有限公司作为江苏省重点智能制造企业，自2019年创立以来，始终专注于智能机器人核心零部件的自主研发与制造，致力于打破国外技术壁垒，打造具有国际竞争力的高端核心零部件，为人形机器人及高端装备制造赋能，助力中国智能制造迈向世界巅峰。

公司拥有10000m<sup>2</sup>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。投资近百台设备，其中不乏卡西数控，台湾程泰，德国蔡司等百万级进口加工设备及检验设备。为产品质量和产能提供保障。

# | 产品特点

## 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、驱动器、编码器等一体化设计，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

设计通用型具身机器人硬件解决方案，满足了客户快速开发产品硬件的需求。

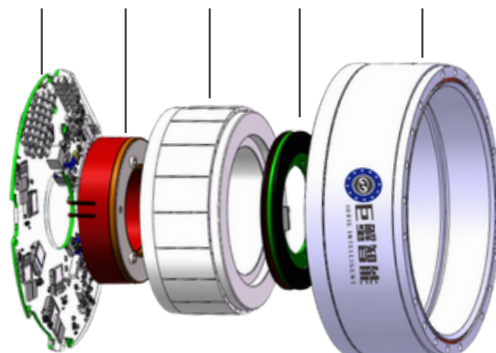
## 售后服务

涵盖前端二次开发、使用帮助及后期定制开发。



# 产品爆炸图

电机驱动板 制动器 无框电机 双编编码器 减速机



## 产品编码规则



## 具身机器人关节模组（基础版）

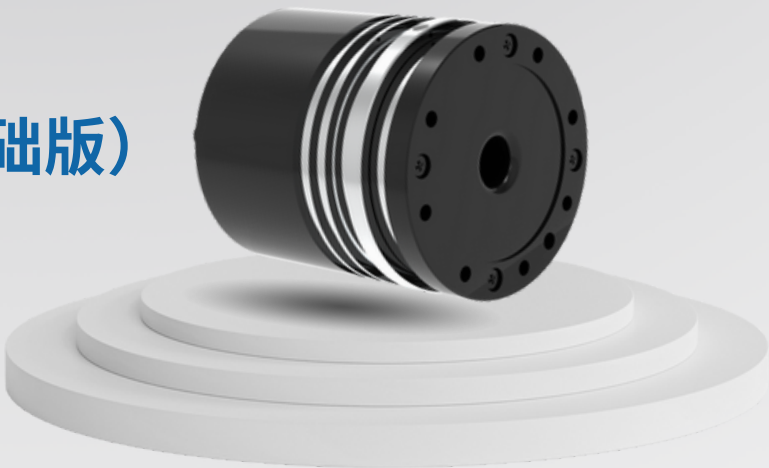


### 产品参数

| 模组  | 减速比    | 额定扭矩  | 峰值扭矩  | 尺寸         | 重量     | 具身领域应用      |
|-----|--------|-------|-------|------------|--------|-------------|
| R48 | 101: 1 | 6.5Nm | 16Nm  | R48*53.6mm | 0.27kg | 头部/腕部       |
| R58 | 101: 1 | 20Nm  | 45Nm  | R58*65.2mm | 0.55kg | 头部/腕部       |
| R68 | 101: 1 | 33Nm  | 82Nm  | R68*75.6mm | 0.83kg | 肩部/肘部/膝部/腰部 |
| R83 | 101: 1 | 53Nm  | 120Nm | R83*78.8mm | 1.26kg | 肩部/肘部/膝部/腰部 |

# 具身机器人关节模组（基础版）

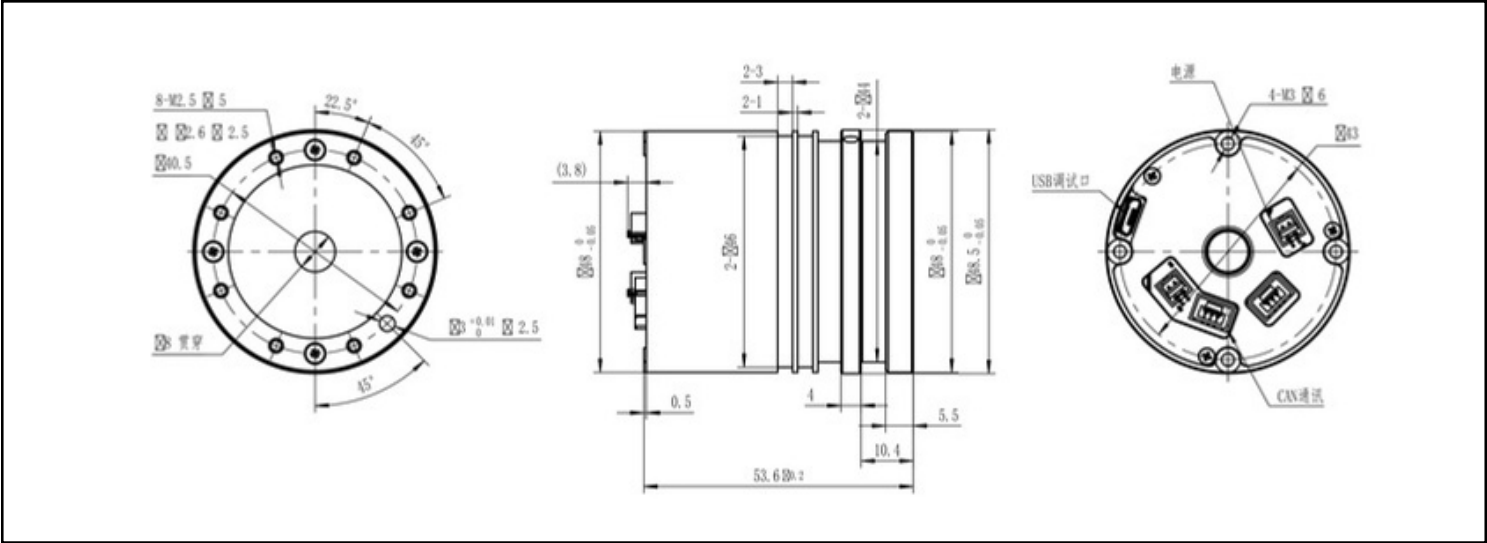
CE-RB-R48-101-DNN-CO-I



CE-RB-R48-101-DNN-CO-I 技术规格

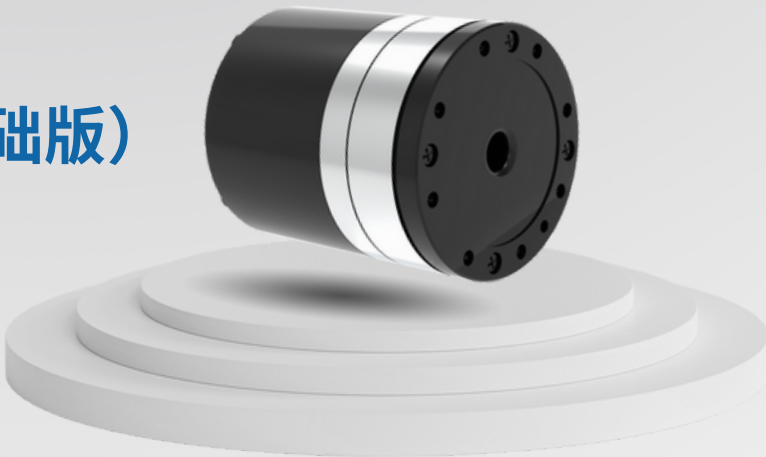
| 序号 | 模块     | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|--------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性   | 101:1                                         | 30        | 6.5       | 16       | 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                                            | 62.4      | 2500      | 1.3      | 3.2        |
| 3  | 编码器    | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                              |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器    | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 整机尺寸   | R48*53.6mm                                    |           |           |          |            |
| 6  | 整机重量   | 0.27kg                                        |           |           |          |            |
| 7  | 具身领域应用 | 头部/腕部                                         |           |           |          |            |

CE-RB-R48-101-DNN-CO-I 产品图纸



# 具身机器人关节模组（基础版）

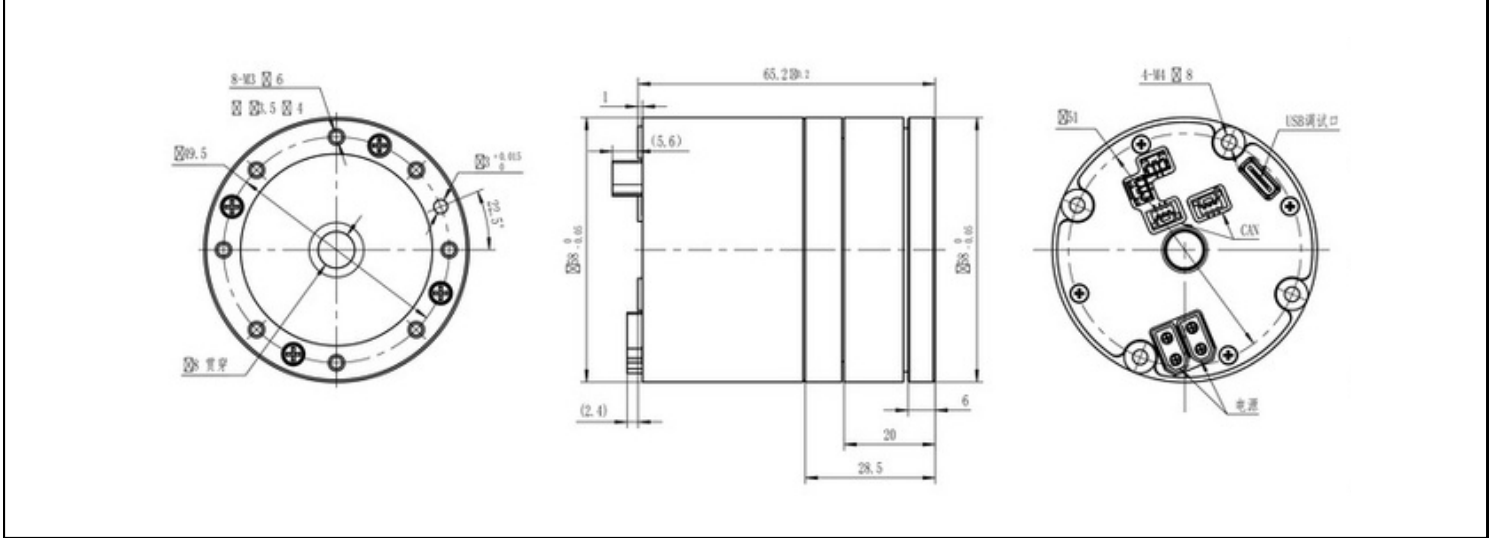
CE-RB-R58-101-DNN-CO-I



## CE-RB-R58-101-DNN-CO-I 技术规格

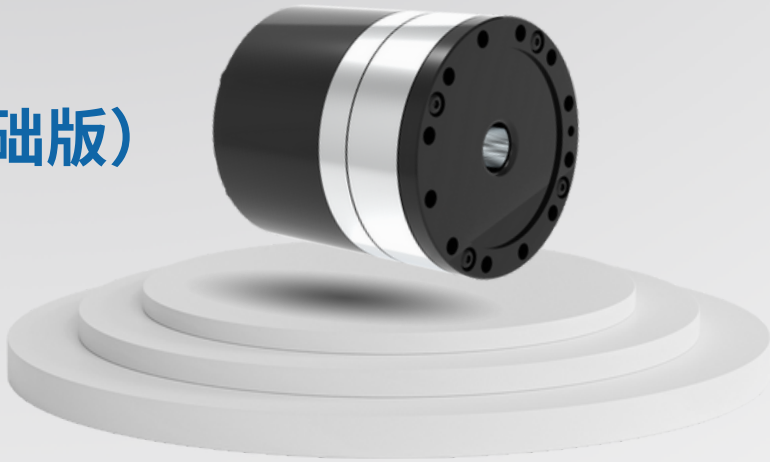
| 序号 | 模块     | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|--------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性   | 101：1                                         | 30        | 20        | 45       | 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                                            | 168       | 2500      | 3.5      | 10.8       |
| 3  | 编码器    | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                              |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器    | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 整机尺寸   | R58*65.2mm                                    |           |           |          |            |
| 6  | 整机重量   | 0.55kg                                        |           |           |          |            |
| 7  | 具身领域应用 | 头部/腕部                                         |           |           |          |            |

## CE-RB-R58-101-DNN-CO-I 产品图纸



# 具身机器人关节模组（基础版）

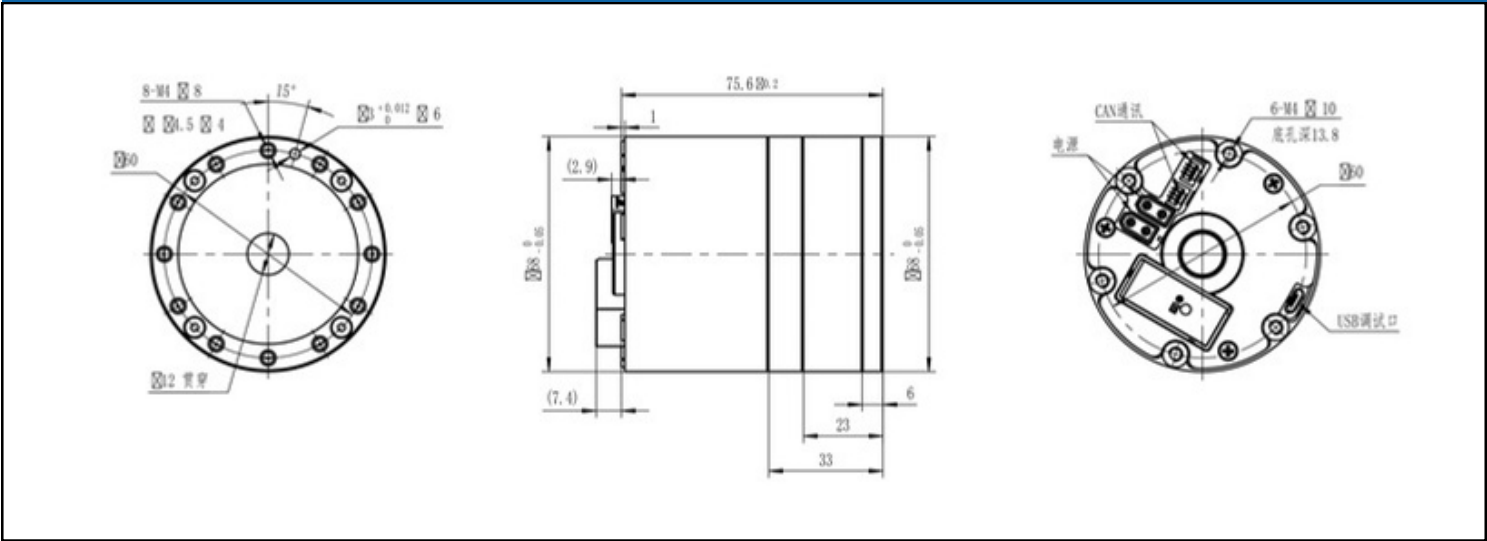
CE-RB-R68-101-DNN-CO-I



## CE-RB-R68-101-DNN-CO-I 技术规格

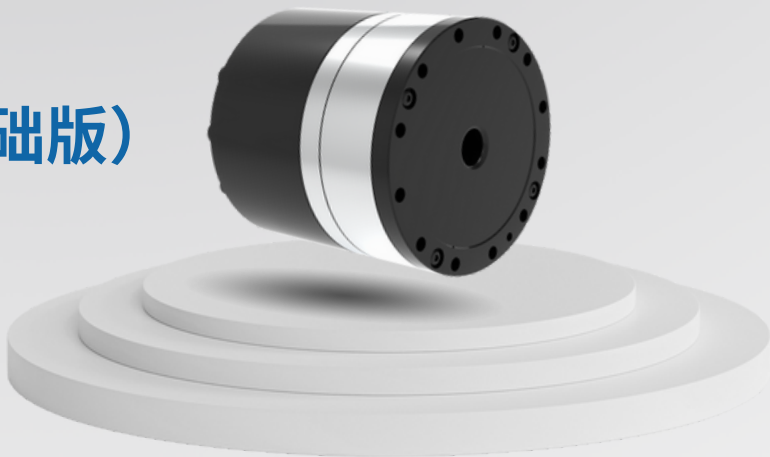
| 序号 | 模块     | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|--------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性   | 101：1                                         | 30        | 33        | 82       | 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                                            | 260.16    | 2500      | 5.42     | 16.3       |
| 3  | 编码器    | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                              |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器    | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 整机尺寸   | R68*75.6mm                                    |           |           |          |            |
| 6  | 整机重量   | 0.83kg                                        |           |           |          |            |
| 7  | 具身领域应用 | 肩部/肘部/膝部/腰部                                   |           |           |          |            |

## CE-RB-R68-101-DNN-CO-I 产品图纸



# 具身机器人关节模组（基础版）

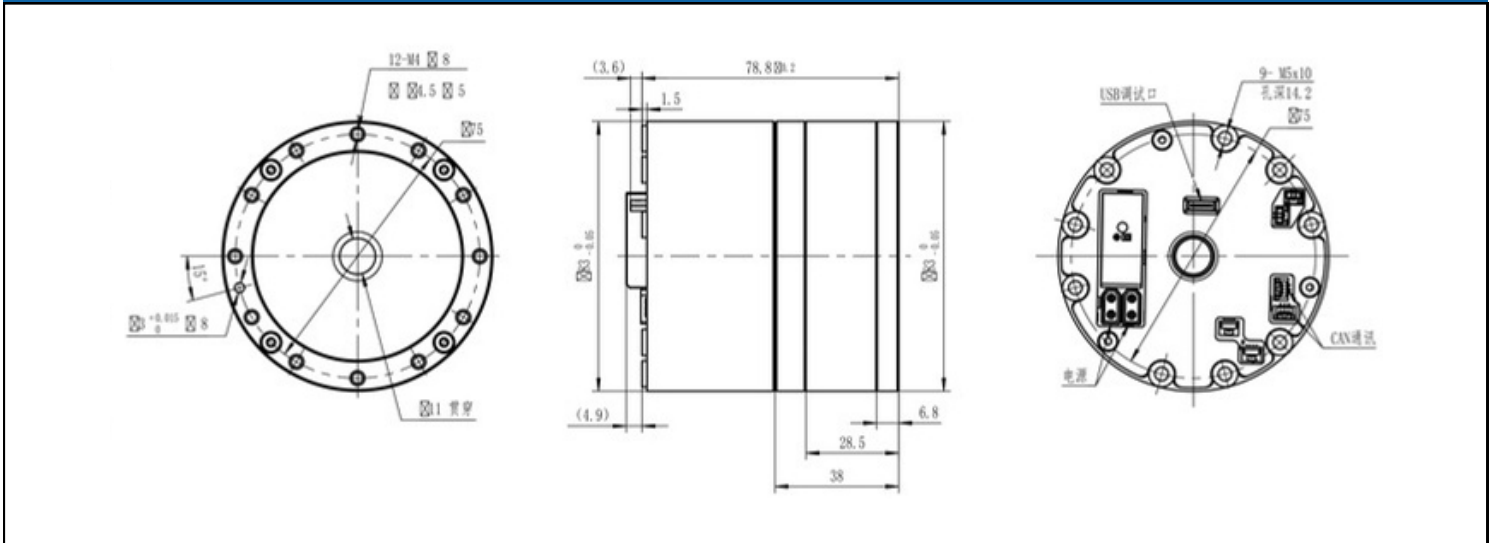
CE-RB-R83-101-DNN-CO-I



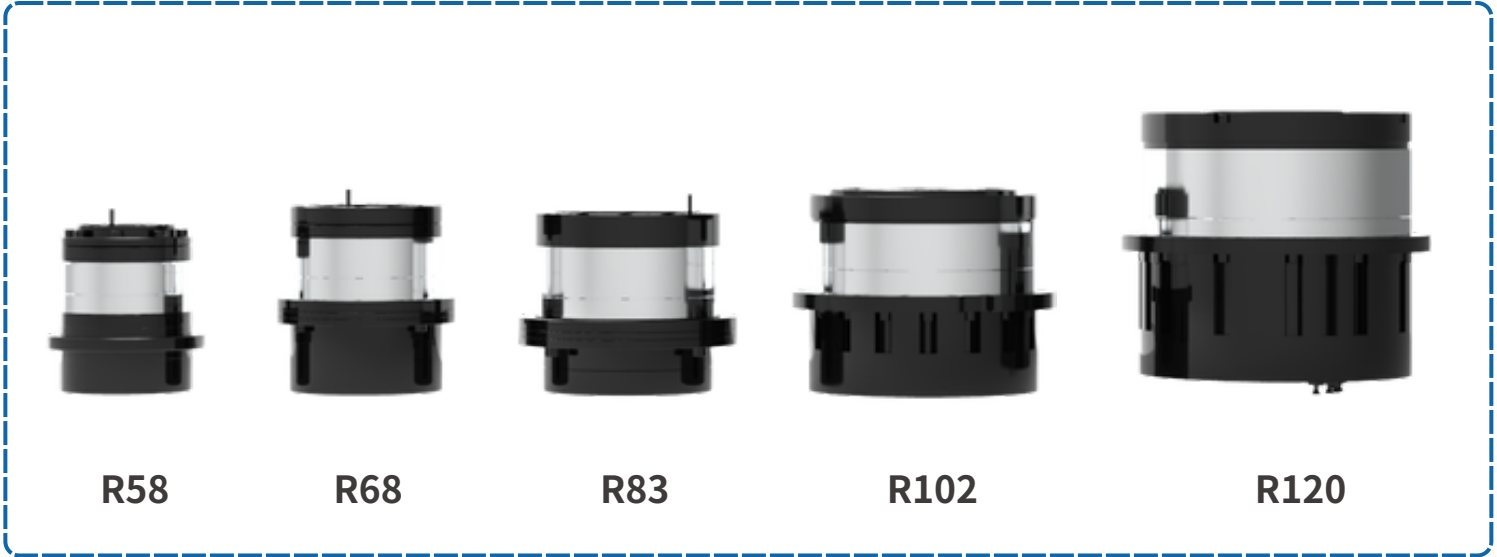
## CCE-RB-R83-101-DNN-CO-I 技术规格

| 序号 | 模块     | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|--------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性   | 101：1                                         | 30        | 53        | 120      | 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                                            | 288       | 3000      | 6        | 15.9       |
| 3  | 编码器    | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                              |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器    | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 整机尺寸   | R83*78.8mm                                    |           |           |          |            |
| 6  | 整机重量   | 1.26kg                                        |           |           |          |            |
| 7  | 具身领域应用 | 肩部/肘部/膝部/腰部                                   |           |           |          |            |

## CE-RB-R83-101-DNN-CO-I 产品图纸



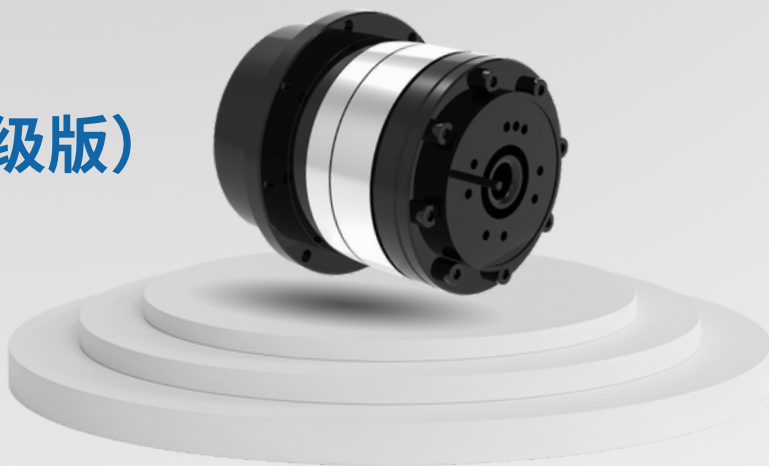
# 具身机器人关节模组（升级版）



## 产品参数

| 模组   | 配置    | 减速比   | 额定扭矩  | 峰值扭矩  | 尺寸           | 重量     |
|------|-------|-------|-------|-------|--------------|--------|
| R58  | 力控    | 101:1 | 20Nm  | 45Nm  | R58*77.2mm   | 0.71kg |
| R68  | 力控+制动 | 101:1 | 33Nm  | 82Nm  | R68*82.55mm  | 1.15kg |
| R83  | 力控+制动 | 101:1 | 53Nm  | 120Nm | R83*79.25mm  | 1.6kg  |
| R102 | 力控+制动 | 161:1 | 147Nm | 350Nm | R102*89.6mm  | 2.6kg  |
| R120 | 力控+制动 | 161:1 | 180Nm | 450Nm | R120*116.3mm | 4.1kg  |

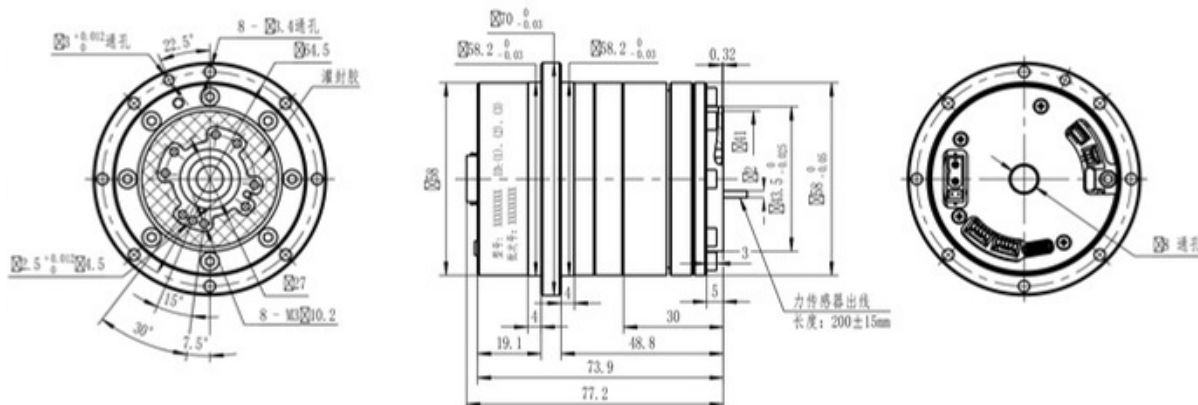
**CE-RB-R58-101-FNT-I**



## CE-RB-R58-101-FNT-I 技术规格

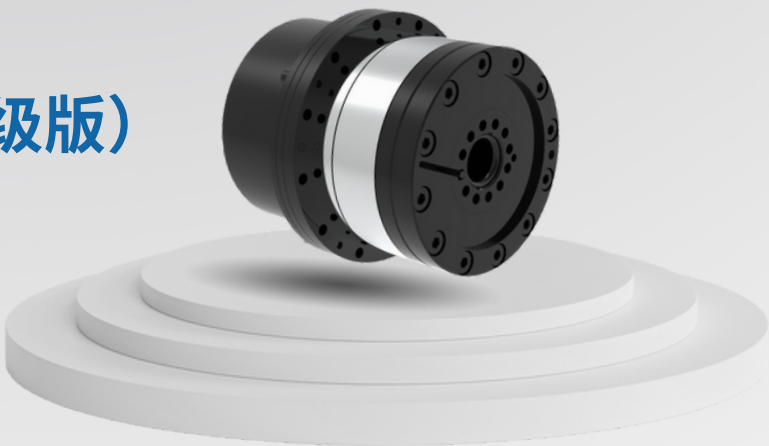
| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 101：1                                         | 30        | 20        | 45       | 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                                            | 168       | 2500      | 3.5      | 10.8       |
| 3  | 编码器  | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                              |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器  | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 无                                             |           |           |          |            |
| 6  | 力传感器 | 额定量程：70Nm、过载水平：300%FS、通讯方式：RS485、准度：±0.5%FS   |           |           |          |            |

# CE-RB-R58-101-FNT-I 产品图纸



# 具身机器人关节模组（升级版）

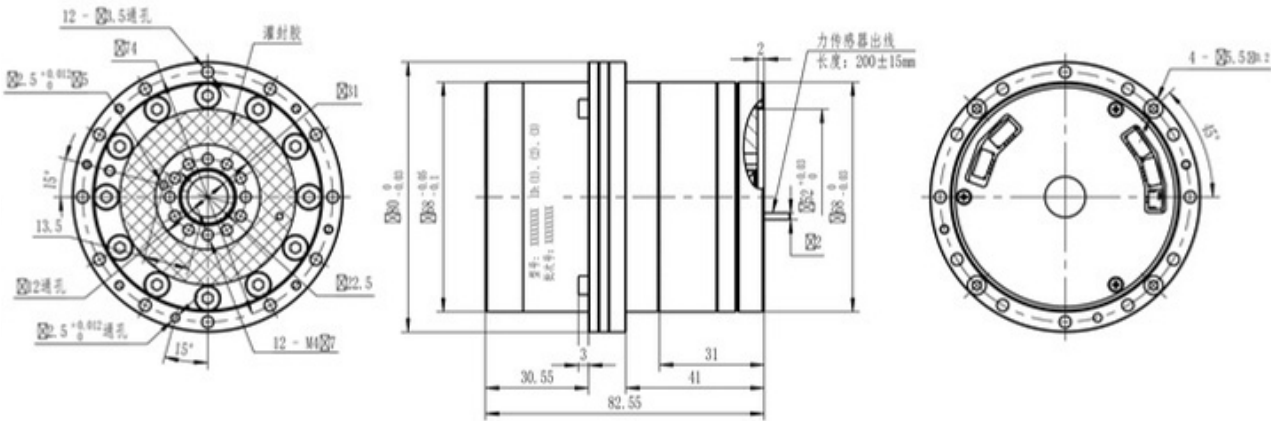
CE-RB-R68-101-FBT-I



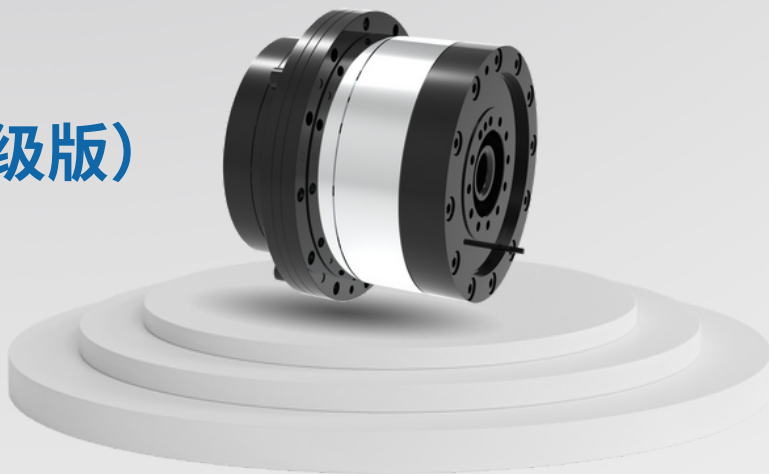
CE-RB-R68-101-FBT-I 技术规格

| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 101：1                                         | 30        | 33        | 82       | 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                                            | 264       | 2500      | 5.5      | 16.3       |
| 3  | 编码器  | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                              |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器  | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHz |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 静态扭矩（20℃）：0.42Nm、脱离时间≤50ms、吸合时间≤50ms          |           |           |          |            |
| 6  | 力传感器 | 额定量程：120Nm、过载水平：300%FS、通讯方式：RS485、准度：±0.5%FS  |           |           |          |            |

RCE-RB-R68-101-FBT-I 产品图纸



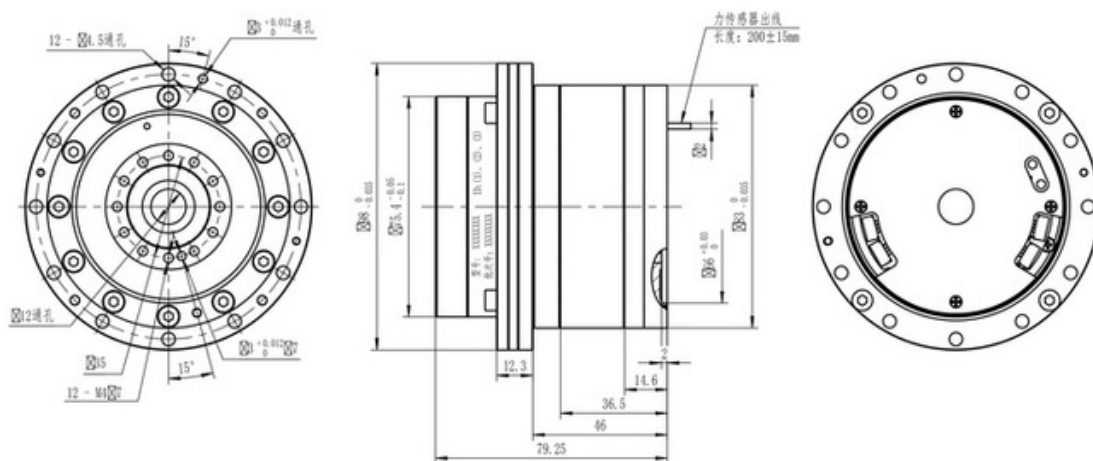
**CE-RB-R83-101-FBT-I**



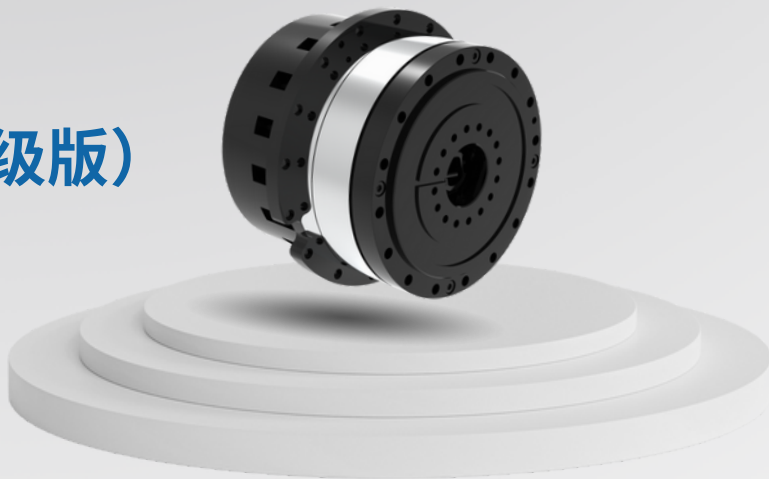
## CE-RB-R83-101-FBT-I 技术规格

| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 101：1                                         | 30        | 53        | 120      | 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                                            | 312       | 2500      | 6.5      | 20.2       |
| 3  | 编码器  | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                              |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器  | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 静态扭矩（20℃）：0.66Nm、脱离时间≤50ms、吸合时间≤50ms          |           |           |          |            |
| 6  | 力传感器 | 额定量程：200Nm、过载水平：300%FS、通讯方式：RS485、准度：±0.5%FS  |           |           |          |            |

CE-RB-R83-101-FBT-I 产品图纸



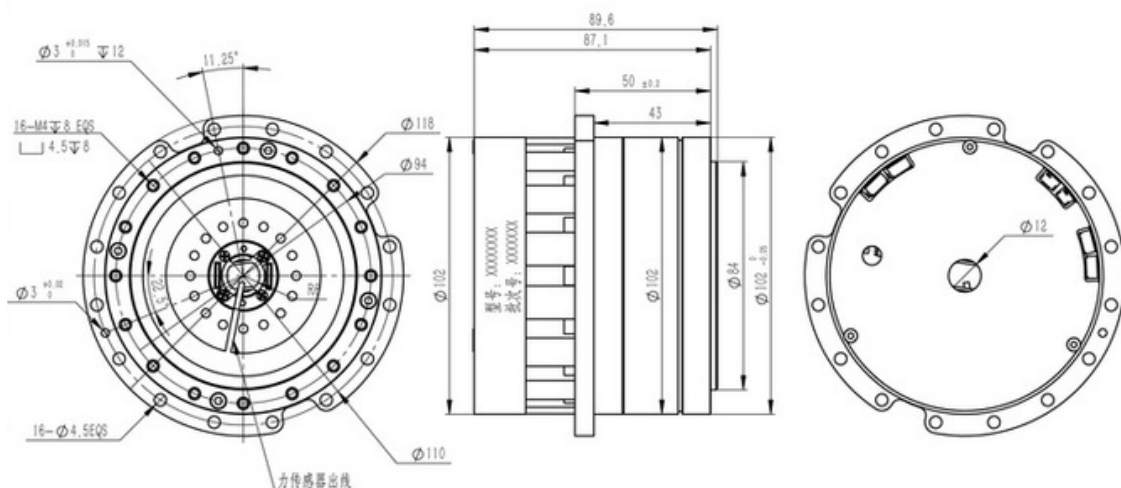
**CE-RB-R102-161-FBT-I**



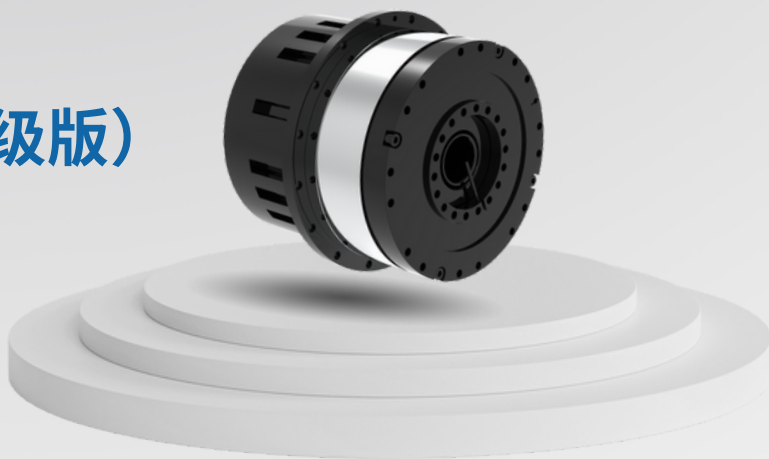
## CE-RB-R102-161-FBT-I 技术规格

| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 161：1                                         | 18        | 147       | 350      | 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                                            | 446.4     | 1800      | 9.3      | 33.8       |
| 3  | 编码器  | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                              |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器  | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 静态扭矩（20℃）：≥1.5Nm、脱离时间≤100ms、吸合时间≤50ms         |           |           |          |            |
| 6  | 力传感器 | 额定量程：350Nm、过载水平：150%FS、通讯方式：RS485、准度：±0.25%   |           |           |          |            |

# CE-RB-R102-161-FBT-I 产品图纸



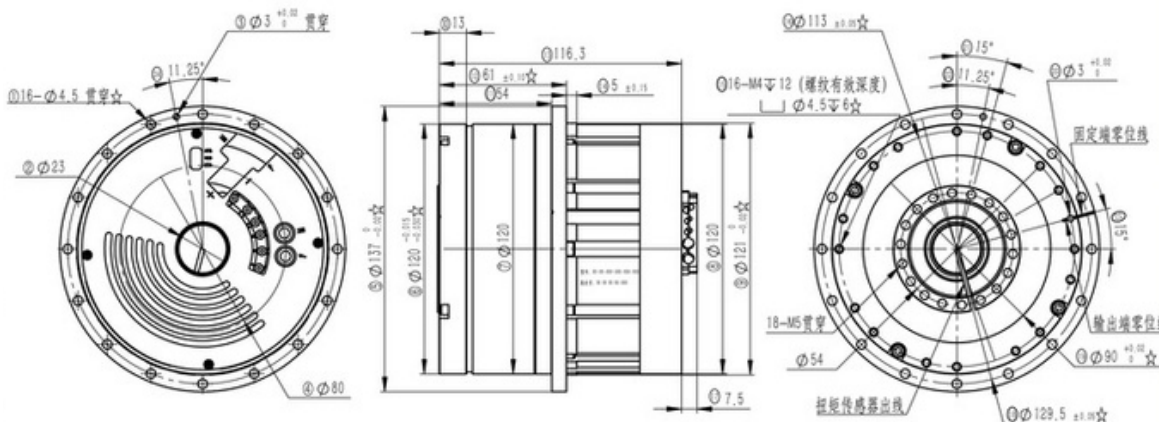
**CE-RB-R120-161-FBT-I**



## CE-RB-R120-161-FBT-I 技术规格

| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                       | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 161：1                                         | 11        | 180       | 450      | 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                                            | 720       | 1800      | 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/CANOpen/CANFD、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 静态扭矩（20℃）：≥3Nm、脱离时间≤80ms、吸合时间≤50ms            |           |           |          |            |
| 6  | 力传感器 | 额定量程：600Nm、过载水平：150%Fs、通讯方式：RS485、准度：±0.25%   |           |           |          |            |

# RCE-RB-R120-161-FBT-I 产品图纸



# 具身机器人关节模组（腰部专用版）



R102-DBN



R102-FBN



R120



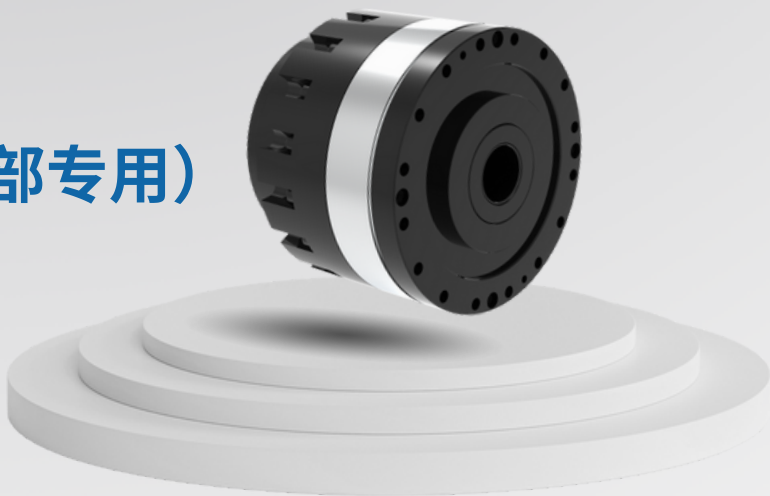
R120MAX

## 产品参数

| 模组       | 配置 | 减速比   | 额定扭矩  | 峰值扭矩  | 尺寸           | 重量    | 具身领域应用 |
|----------|----|-------|-------|-------|--------------|-------|--------|
| R102-DBN | 制动 | 161：1 | 147Nm | 350Nm | R102*88mm    | 2.5kg | 腰部/髌部  |
| R102-FBN | 制动 | 161：1 | 147Nm | 350Nm | R102*90.3mm  | 2.2kg | 腰部/髌部  |
| R120     | 制动 | 161：1 | 180Nm | 450Nm | R120*110.3mm | 4.1kg | 腰部/髌部  |
| R120MAX  | 制动 | 161：1 | 300Nm | 600Nm | R120*125mm   | 4.6kg | 腰部/髌部  |

# 具身机器人关节模组（腰部专用）

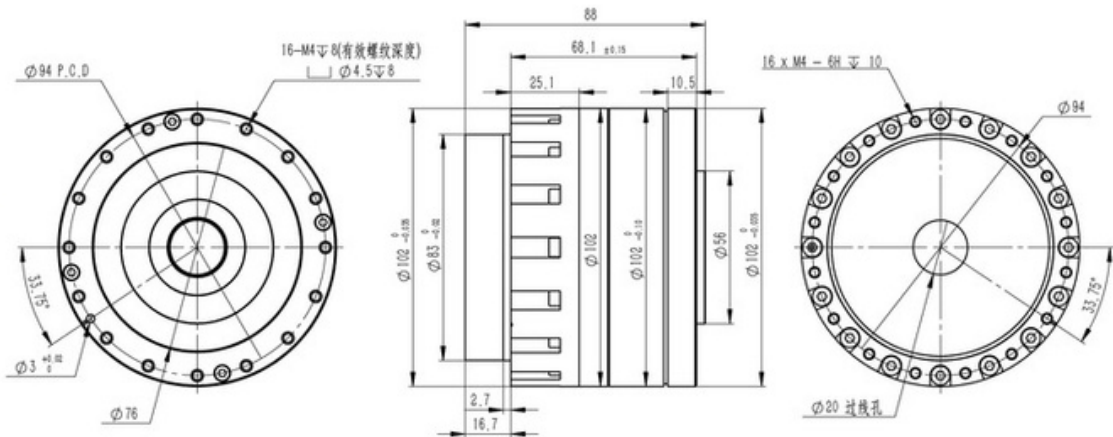
CE-RB-R102-161-DBN-I



## CE-RB-R102-161-DBN-I 技术规格

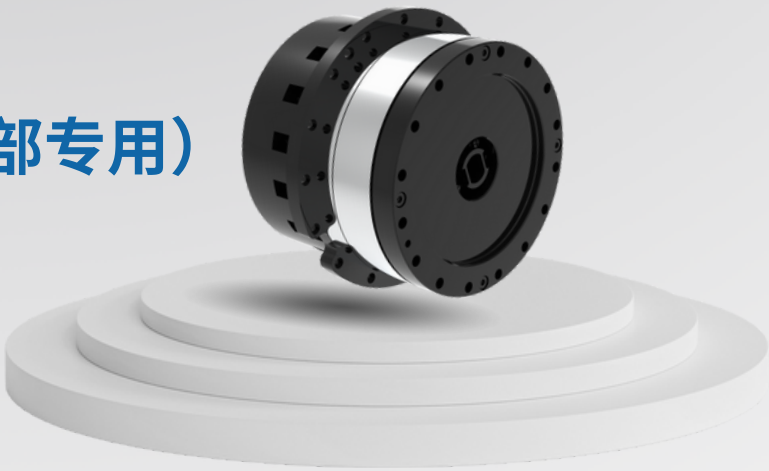
| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                 | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 161：1                                   | 18        | 147       | 350      | 30         |
| 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                                      | 446.4     | 1800      | 9.3      | 33.8       |
| 3  | 编码器  | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                        |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器  | 接口:EtherCAT/CANOpen、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 静态扭矩（20℃）：1.7Nm、脱离时间≤100ms、吸合时间≤50ms    |           |           |          |            |

## CE-RB-R102-161-DBN-I 产品图纸



# 具身机器人关节模组（腰部专用）

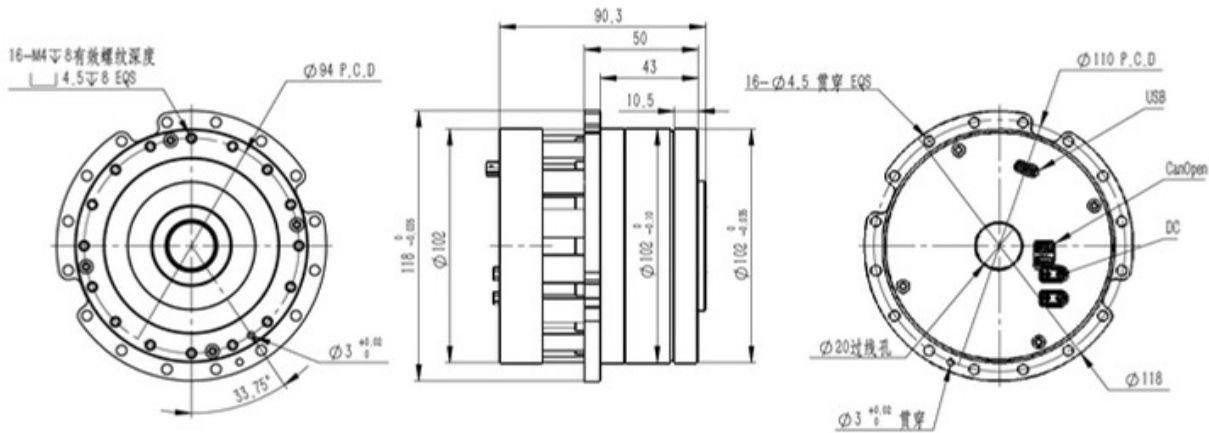
CE-RB-R102-161-FBN-I



## CE-RB-R102-161-FBN-I 技术规格

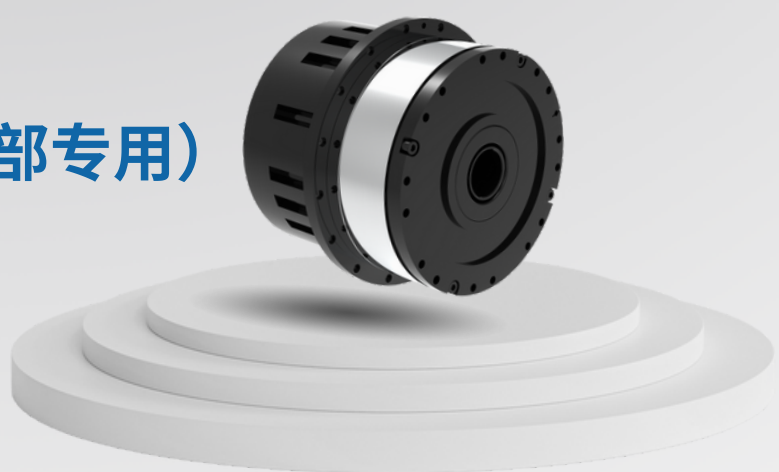
| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                 | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 161：1                                   | 18        | 147       | 350      | 30         |
| 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                                      | 446.4     | 1800      | 9.3      | 33.8       |
| 3  | 编码器  | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                        |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器  | 接口:EtherCAT/CANOpen、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 静态扭矩（20℃）：≥1.5Nm、脱离时间≤100ms、吸合时间≤50ms   |           |           |          |            |

## CE-RB-R102-161-FBN-I 产品图纸



# 具身机器人关节模组（腰部专用）

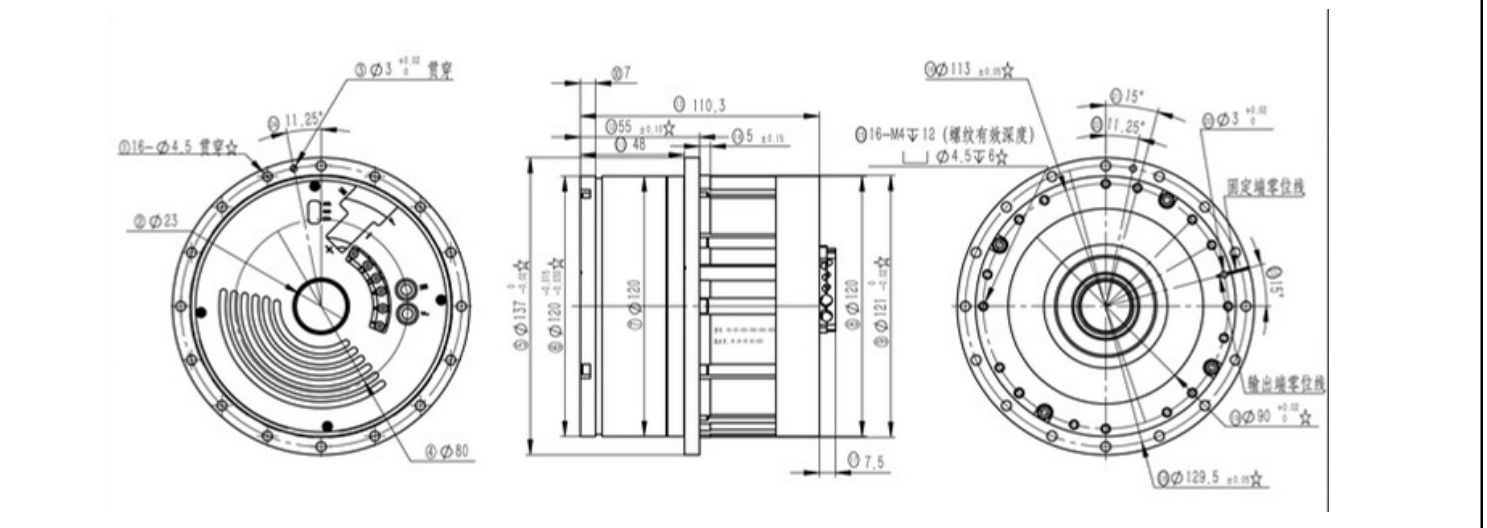
CE-RB-R120-161-FBN-I



## CE-RB-R120-161-FBN-I 技术规格

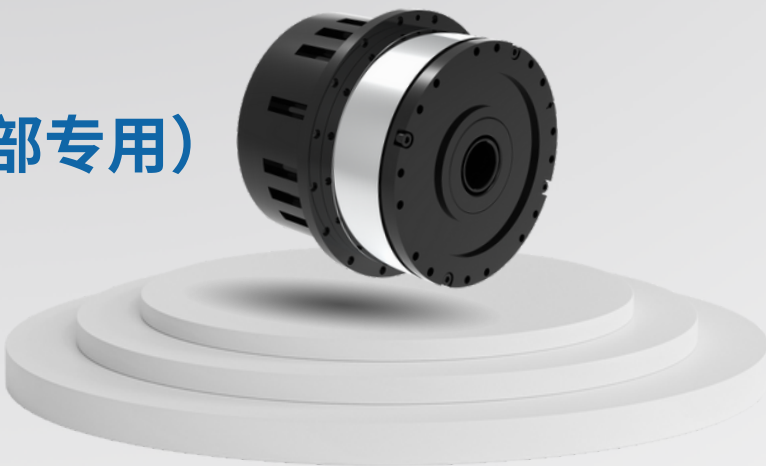
| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                 | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 161：1                                   | 11        | 180       | 450      | 30         |
| 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                                      | 720       | 1800      | 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/CANOpen、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 静态扭矩（20℃）：≥3Nm、脱离时间≤80ms、吸合时间≤50ms      |           |           |          |            |

## CE-RB-R120-161-FBN-I 产品图纸



# 具身机器人关节模组（腰部专用）

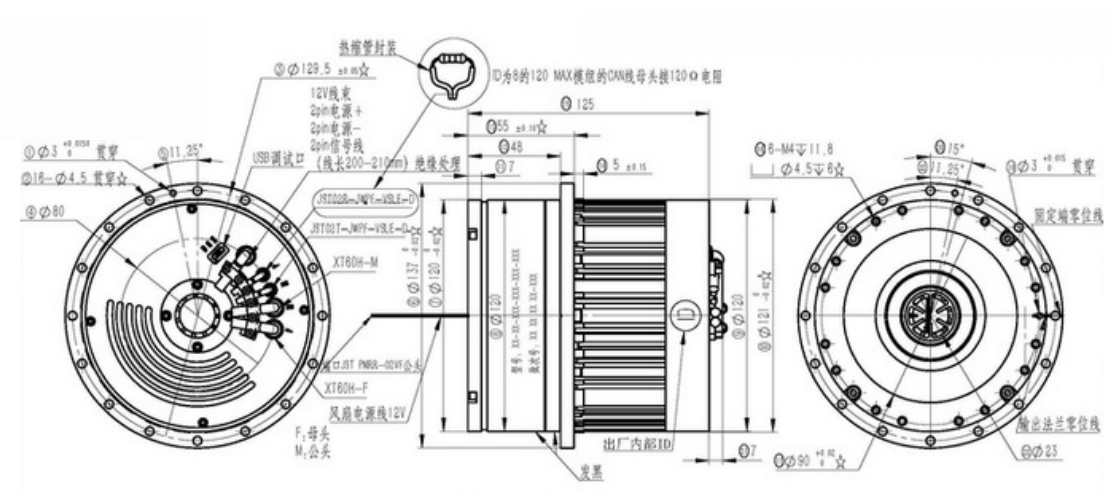
CE-RB-R120-161-MAX-FBN-I



## CE-RB-R120-161-MAX-FBN-I 技术规格

| 序号 | 模块   | 配置（减速比）                                 | 输出转速（RPM） | 额定扭矩（NM）  | 峰值扭矩（NM） | 背隙（Arcsec） |
|----|------|-----------------------------------------|-----------|-----------|----------|------------|
| 1  | 机械特性 | 161：1                                   | 11        | 300       | 600      | 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                                      | 763.2     | 1800      | 15.9     | 38.1       |
| 3  | 编码器  | 双编码器，单圈绝对值：单圈19位                        |           |           |          |            |
| 4  | 驱动器  | 接口:EtherCAT/CANOpen、电流环:20KHz、速度环:10KHZ |           |           |          |            |
| 5  | 制动器  | 静态扭矩（20℃）：≥3Nm、脱离时间≤80ms、吸合时间≤50ms      |           |           |          |            |

## CE-RB-R120-161-MAX-FBN-I 产品图纸



## 具身机器人机械臂



3kg手臂（基础版）



3kg手臂（标准版）

### 产品参数

| 组件         | 自由度  | 臂长                | 整机尺寸                | 载荷  | 重量    |
|------------|------|-------------------|---------------------|-----|-------|
| 3kg手臂（基础版） | 7DOF | 454.1mm<br>(不含手爪) | 583.6*129.5*90.53mm | 3kg | 5.0kg |
| 3kg手臂（标准版） | 7DOF | 598.5mm<br>(不含手爪) | 660.5*209*124mm     | 3kg | 6.8kg |
| 3kg手臂（力控版） | 敬请期待 |                   |                     |     |       |

具身机器人机械臂

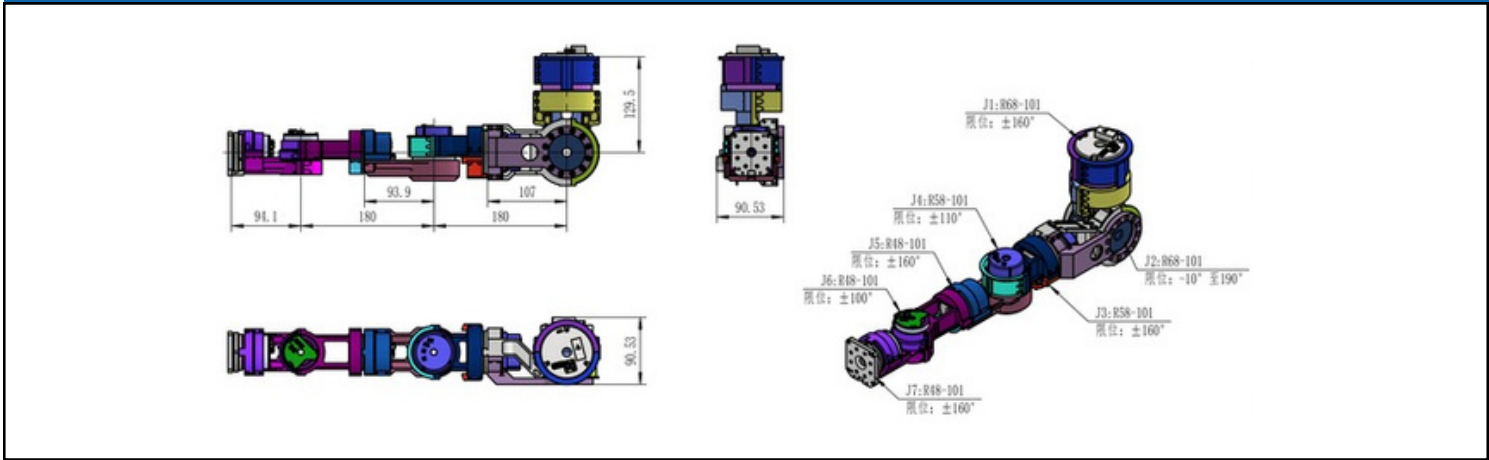
HR-UP-7DOF-3KG-B01236手臂（基础版）



HR-UP-7DOF-3KG-B01236手臂 技术规格

| 序号 | 模块   | 参数                  |
|----|------|---------------------|
| 1  | 尺寸   | 583.6*129.5*90.53mm |
| 2  | 自由度  | 7DOF                |
| 3  | 末端负载 | 3kg                 |
| 4  | 臂长   | 454.1mm(不含手爪)       |
| 5  | 额定电压 | 48V                 |
| 5  | 最大电压 | 60V                 |
| 7  | 驱动器  | CANOpen             |
| 9  | 整机重量 | 5.0kg               |
| 10 | 模组配置 | R68、R58、R48         |

HR-UP-7DOF-3KG-B01236手臂 产品图纸



# 具身机器人机械臂

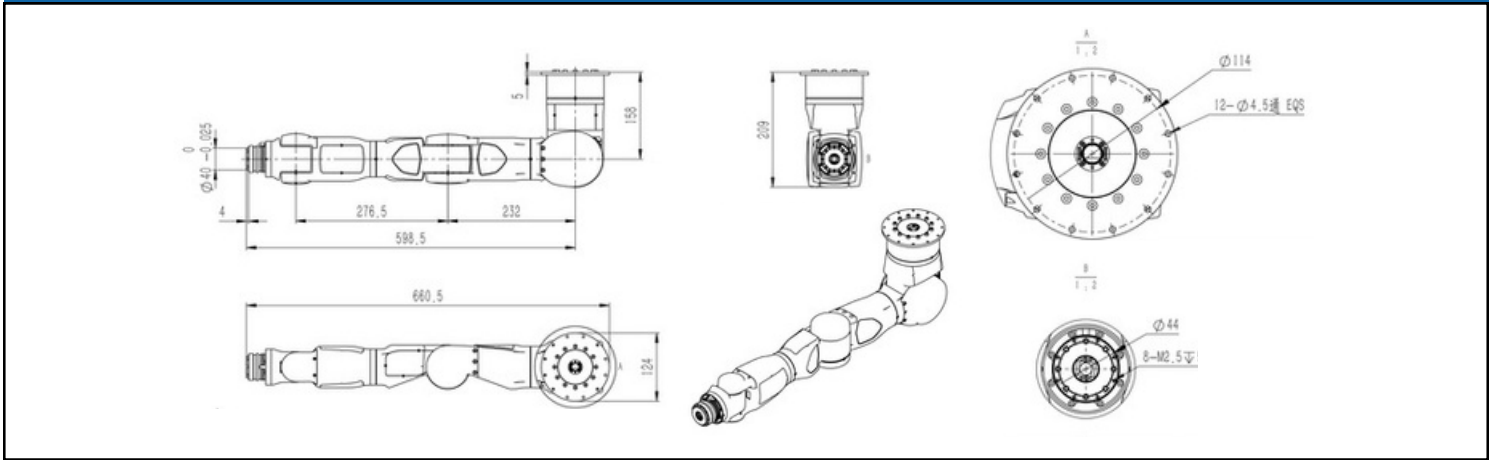
## HR-UP-7DOF-3KG-B01233手臂（标准版）



HR-UP-7DOF-3KG-B01233手臂 技术规格

| 序号 | 模块   | 参数              |
|----|------|-----------------|
| 1  | 尺寸   | 660.5*209*124mm |
| 2  | 自由度  | 7DOF            |
| 3  | 末端负载 | 3kg             |
| 4  | 臂长   | 598.5mm(不含手爪)   |
| 5  | 额定电压 | 48V             |
| 5  | 最大电压 | 60V             |
| 7  | 驱动器  | CANOpen         |
| 9  | 整机重量 | 6.8kg           |
| 10 | 模组配置 | R83、R58、R48     |

HR-UP-7DOF-3KG-B01233手臂 产品图纸



## 具身机器人解决方案



双臂支撑柱



通用型上肢

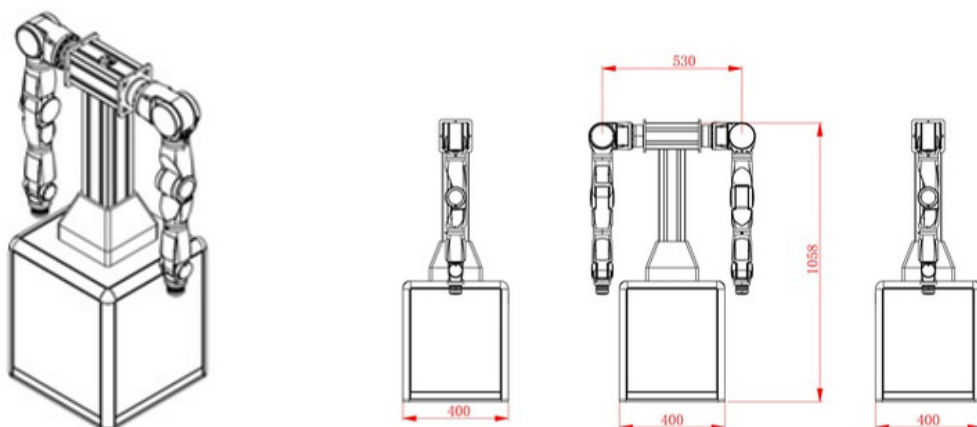


可折叠方案

### 产品参数

| 组件    | 自由度   | 整机尺寸           | 重量   |
|-------|-------|----------------|------|
| 双臂支撑柱 | /     | 400*400*1055mm | /    |
| 通用型上肢 | 20DOF | /              | 20kg |
| 可折叠方案 | 4DOF  | 494*783*530mm  | 50kg |

### 双臂支撑柱 产品图纸



# 具身机器人解决方案

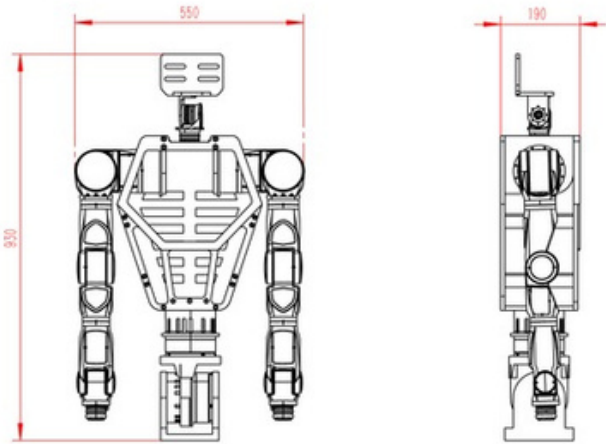
## 通用型上肢平台



通用型上肢平台 技术规格

| 序号 | 模块   | 参数                            |
|----|------|-------------------------------|
| 1  | 尺寸   | 550*930*190mm                 |
| 2  | 自由度  | 20DOF、头部：3DOF、单臂：7DOF、腰部：3DOF |
| 3  | 末端负载 | 单臂载荷：3kg                      |
| 4  | 臂长   | 598.5mm(不含手爪)                 |
| 5  | 额定电压 | 48V                           |
| 6  | 功耗   | 额定功率：1KW、峰值功率：3KW             |
| 7  | 驱动器  | 电流环：20KHZ、速度环：10KHZ           |

通用型上肢平台 产品图纸



# 具身机器人解决方案

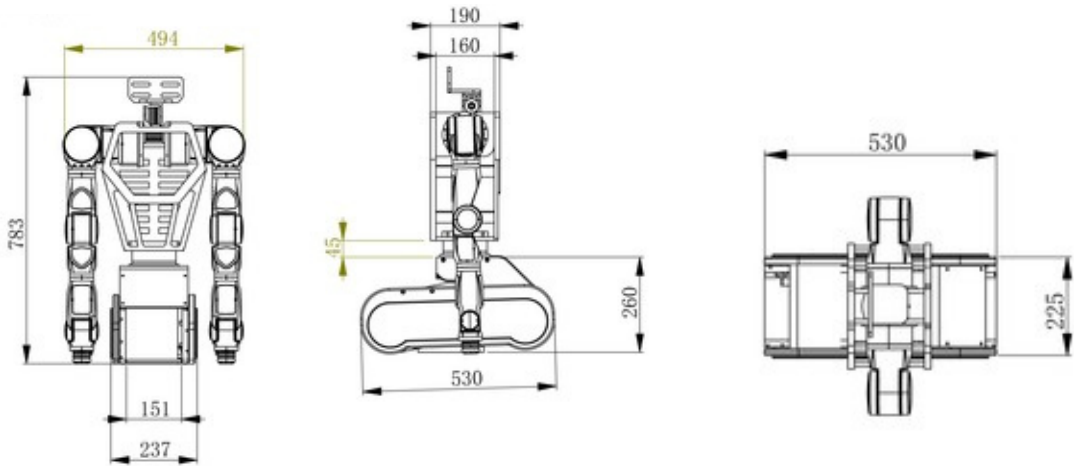
## 可折叠下肢型具身机器人



可折叠下肢型具身机器人 技术规格

| 序号 | 模块     | 参数                        |
|----|--------|---------------------------|
| 1  | 尺寸     | 494*783*530mm             |
| 2  | 举升高度   | 260mm-820mm               |
| 4  | 下肢模组配置 | R120*4                    |
| 5  | 额定电压   | 48V                       |
| 7  | 驱动器    | 电流环：20KHZ、速度环：10KHZ       |
| 8  | 通讯接口   | 接口:EtherCAT/CANOpen/CANFD |
| 9  | 整机重量   | 50kg                      |

可折叠下肢型具身机器人 产品图纸



# 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：13814233950（龚之昊）

网址：<https://www.juxiedrive.com/>



微信公众号