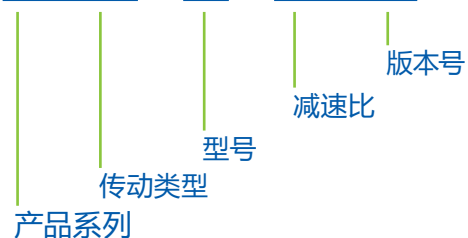


# 产品介绍

C - HO - 14 - 50 - A1



## 产品系列

- C - 组件型
- B - 组合型
- SB - 简易组合型

## 传动类型

- SO - 实心轴 帽型柔轮
- SC - 实心轴 杯型柔轮
- HO - 中空轴 帽型柔轮
- HC - 中空轴 杯型柔轮
- MO - 电机轴 帽型柔轮
- MC - 电机轴 杯型柔轮

## 型号与减速比

尺寸 \ 传动比	传动比				
	50	80	100	120	160
14 (35)	x	x	x		
17 (42)	x	x	x	x	
20 (50)	x	x	x	x	x
25 (63)	x	x	x	x	x
32 (80)	x	x	x	x	x

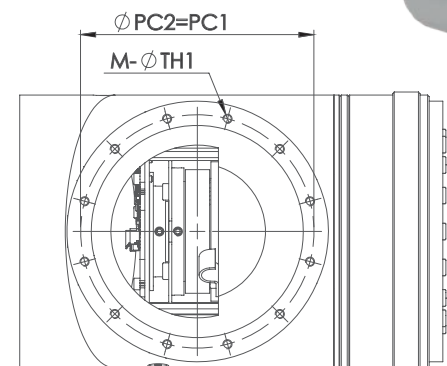
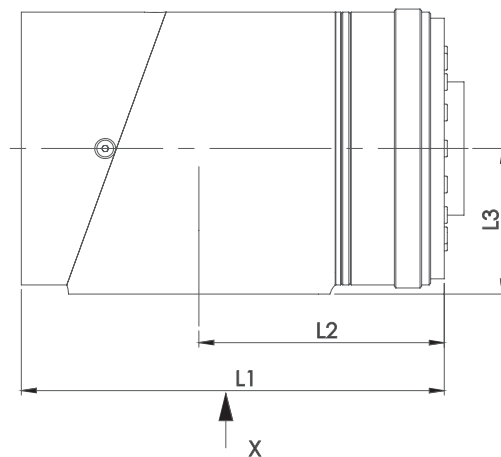
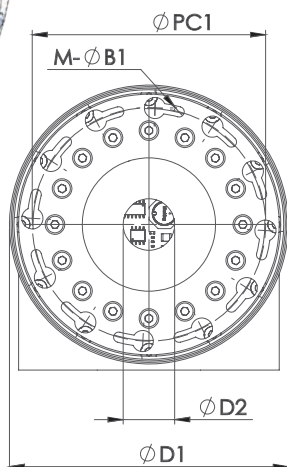
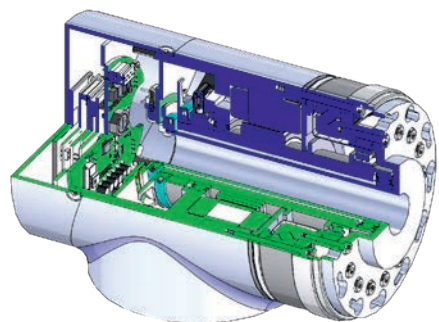
## 全系列产品技术参数

型号	减速比	最大输出扭矩	允许输出扭矩	额定输出扭矩	急停转矩	最高输入转速	额定输入转速
		Nm	Nm	Nm	Nm	r/min	r/min
14 (35)	50	18	6,9	5,4	35	6000	3500
	80	23	11	7,8	47		
	100	28	11	7,8	54		
17 (42)	50	34	26	16	70	6000	
	80	43	27	22	87		
	100	54	39	24	110		
20 (50)	120	54	39	24	86	6000	
	50	56	34	25	98		
	80	74	47	34	127		
	100	82	49	40	147		
25 (63)	120	87	49	40	147	5600	
	160	92	49	40	147		
	50	98	55	39	186		
	80	137	87	63	255		
	100	157	108	67	284		
32 (80)	120	167	108	67	304	4800	
	160	176	108	67	314		
	50	216	108	76	382		
	80	304	167	118	568		
	100	333	216	137	647		
32 (80)	120	353	216	137	686	4800	
	160	372	216	137	686		

以上参数值为计算值, 最终参数值会根据最终测试结果进行调整。

# INW-14/17/20

关节模组(协作机器人)



View X



型号	$\varnothing PC1$ [mm]	M [mm]	B1 [mm]	$\varnothing TH1$ [mm]	D1 [mm]	D2 [mm]	L1 [mm]	L2 [mm]	L3 [mm]	重量 [kg]	最大输入 转速 [1/min]	最大电 压 V DC	最大电 流 [A]	最大功 率 [W]
14 (35)	$\varnothing 64$	8	$\varnothing 3,4$	M3	72	12	112	61	38,5	1,15	2800	48	3,7	177
17 (42)	$\varnothing 69$	12	$\varnothing 3,4$	M3	82	14	136	75	44	1,90	3382	48	5,2	250
20 (50)	$\varnothing 77$	12	$\varnothing 3,4$	M3	92	17	140	81	48	2,41	3600	48	9,6	464

