# HENGJUN ROBOT
## DRIVE
## IN THE FUTURE

HJÜNROBOT

HJÜNROBOT

# HENGJUN TECHNOLCGY
## DRIVE
## IN THE FUTURE

## 公司介绍 Company Profile

### 横骏机器人科技（上海）有限公司

HJUNROBOT 是全球领先的传动及运动控制解决方案专业供应商。公司主导产品有：中空旋转平台、DD 马达、精密行星减速机、直线电机与模组等定制类高端产品。产品广泛应用于机器人、3C 设备、精密测量仪器、电子半导体设备、机械手臂、印刷机械、纺织机器和自动化生产线等各个领域。

为了更好的迎合中国市场需求，公司在上海组建 HJUNROBOT（中国）——横骏机器人科技（上海）有限公司。营销总部位于上海，在天津、东莞、无锡设立办事处，覆盖环渤海、长三角及珠三角三个重要制造业密集区，并在各省市设立经销商，让客户更近距离体验 HJUNROBOT 系列产品。

HJUNROBOT 一直以传承、创新、创造作为企业发展理念，把产品品质和服务作为企业的生存之本。未来 HJUNROBOT 将继续致力于引领全球传动及运动控制产业的发展，应对市场领域更高的新挑战。

HJUNROBOT is the world's leading supplier of drive and motion control solutions. The company's leading products include hollow rotary platform, DD motor, precision planetary reducer, linear motor and module, and other customized high-end products. The products are widely used in many fields, such as robot, 3C equipment, precision measuring instrument, electronic semiconductor equipment, mechanical arm, printing machine, textile machine and automatic production line.

In order to better cater to China's market demand, the company set up HJUNROBOT (China) in Shanghai - Heng Chun robotics technology (Shanghai) Co., Ltd. The marketing headquarters is located in Shanghai, with offices in Tianjin, Dongguan and Wuxi, covering three important manufacturing intensive areas around Bohai, the Yangtze River Delta and the Pearl River Delta, and setting up distributors in various provinces and cities to allow customers to experience the HJUNROBOT series closer.

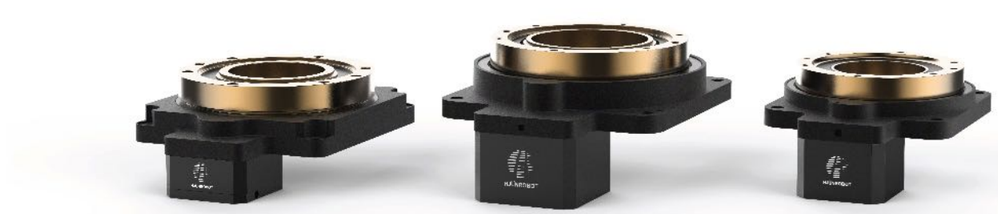
HJUNROBOT has always regarded inheritance, innovation and creation as the concept of enterprise development, taking product quality and service as the basis for the survival of enterprises. In the future, HJUNROBOT will continue to work hard to lead the development of global transmission and motion control industry and meet new challenges in the field of market.





# HENGJUN TECHNOLCGY
# DRIVE IN THE FUTURE

横骏科技 传动未来



**①中空型设计**

台体贯穿的中空型设计，使得复杂的配管、配线可由台体贯穿而出。不须再经由外部装配显得杂乱不易整理。

**②马达轴迫紧孔、③马达转接座、④马达轴安装孔、⑤马达迫紧环**

转接座设计轻易

**⑥交叉滚柱轴承与工作台一体式**

使用交叉滚柱轴承与工作台一体式的设计，而密集的交叉排列滚柱，获得更高的刚性能力。

**⑦台面定位孔、⑧底座定位孔**

兼具轻量化与高刚性的铝制底及钢制工作台皆有定位孔设计，让您的安装与定位更容易。

**⑨螺旋齿轮轴**

螺旋齿轮传动设计，于高速应用环境下仍保有低噪音与高负载的产品特色。

齿轮轴加大并以二个滚珠轴承座支撑，以提高传动刚性的设计与业界产品有所去隔。

**⑩油封**

底座与工作台各有一只油封的保护、可防止异物进入机构内部。

**（11）连接线型原点感测器与感测器遮断片（另外选购）（60 型无此配置）**

作为原点用的连接器型感测器，节省您设计、制造、采购的时间。

应测器与马达安装部同侧设计，使的台体的三面净空最适合使用于狭小空间，使得您设计与安装部碍手碍脚。

**（12）连接线单边附接头（另外选）（60 型无此配置）**

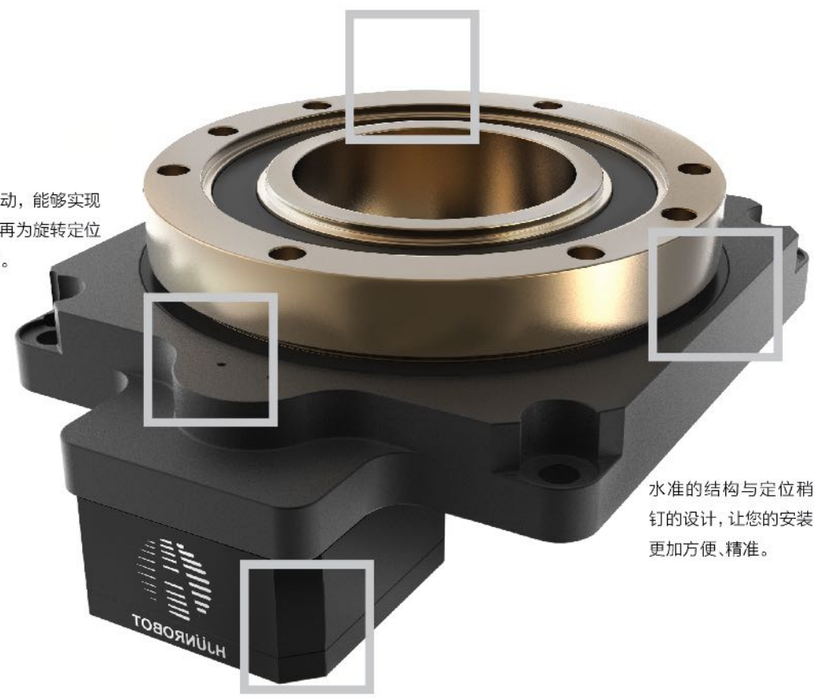
感应器的连接线则可另外选购所需的缆线长度 1m、2m、3m、5m。

# HBD-series
# 中空旋转平台

可搭配使用伺服马达，步进马达的一体化全新产品。
展现独特的性能可靠性。
具有高输出、高刚性、优异定位精度与重复定位精度的特征。
满足用户多样化需求。

与分割器结构类似，运用独特的轴承结构，不需要增加额外的支撑系统，即可将负载直接放置在中空旋转平台上房传动，并且较大的中空结构设计能够是您的布线更加便捷。

通过运用高精度的齿轮传动，能够实现任意位置的定位，让您不再为旋转定位时固定的工位位置而烦恼。




水准的结构与定位稍钉的设计，让您的安装更加方便、精准。

底部与伺服马达的安装设计完美匹配。并且可以按照您的要求订制安装设计，使您再选择伺服马达时更加任意。





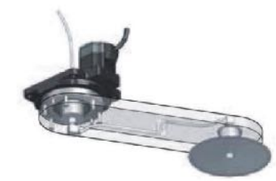
# 用途范例

数控分度装置/自动化生产线/机械手关节/机床第四加工轮/各种自动检测设备

## 高性能.高刚性的用途

负载惯性产生变化的用途

施以惯量载重的用途



光学用途

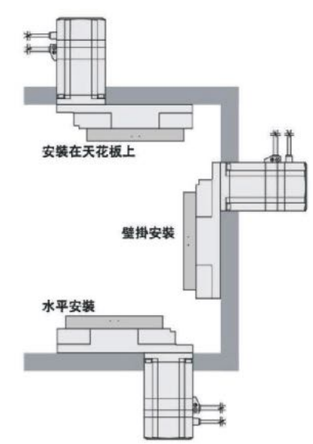
高精度定位用途

利用中空孔的高精度定位用途

## 安装方向自由设计

KT 旋转平台除水平安装外，还可垂直安装或倒挂安装，装置设计的范围较广。

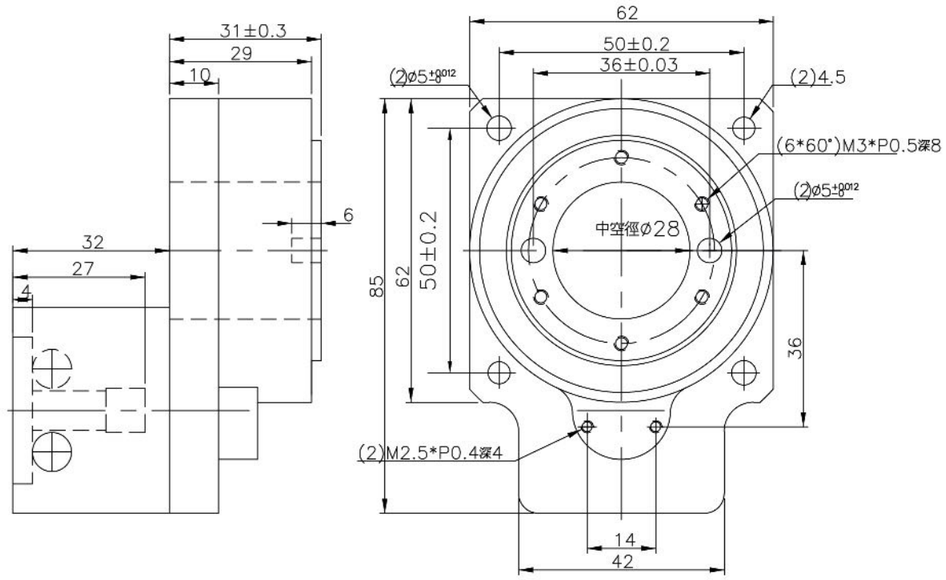
使用时请注意：
中空旋转式传动装置偶尔会有少量润滑油渗出。
如润滑油渗出导致周围环境污染，请在定期检查时进行确认或安装接油盘等装置。



# HBD-62

## 中空旋转平台

外形尺寸图:




↘ 规格参数

| 匹配马达 W | 容许扭矩 Nm | 传动惯量 Kgm | 允许转速 rpm | 减速比 | 定位精度 sec | 反复定位精度 sec | 容许推力载重 kgf | 容许惯性载重 Nm | 旋转平台平行度 μm | 旋转平台同心度 mm | 重量 kg |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 100W | 3.5 | $2480X10^{-6}$ | 200 | 1/5<br>1/10 | ≤30 | ±10 | 20 | 20 | ±5 | ±0.01 | 2.2 |

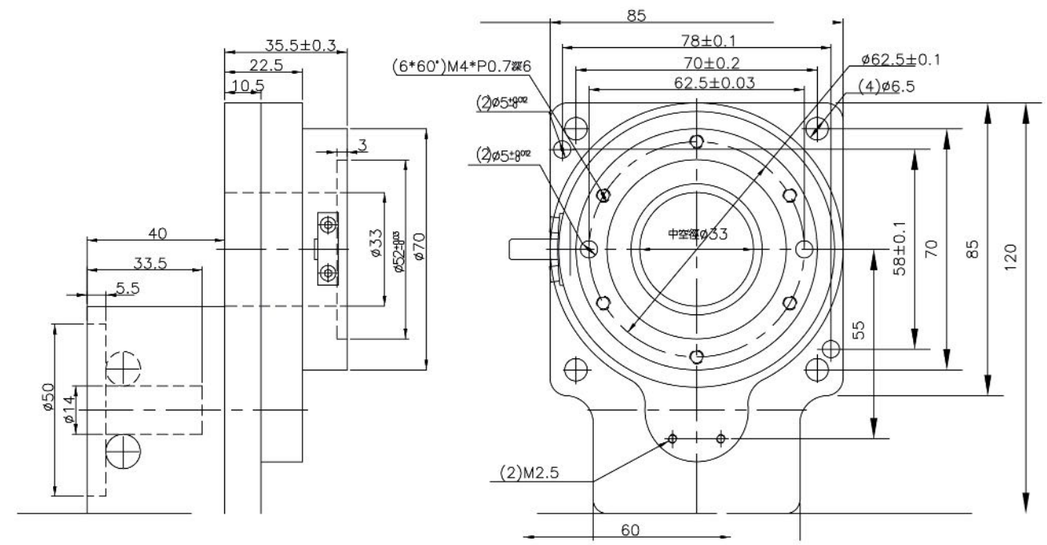




# HBD-85

## 中空旋转平台

外形尺寸图:



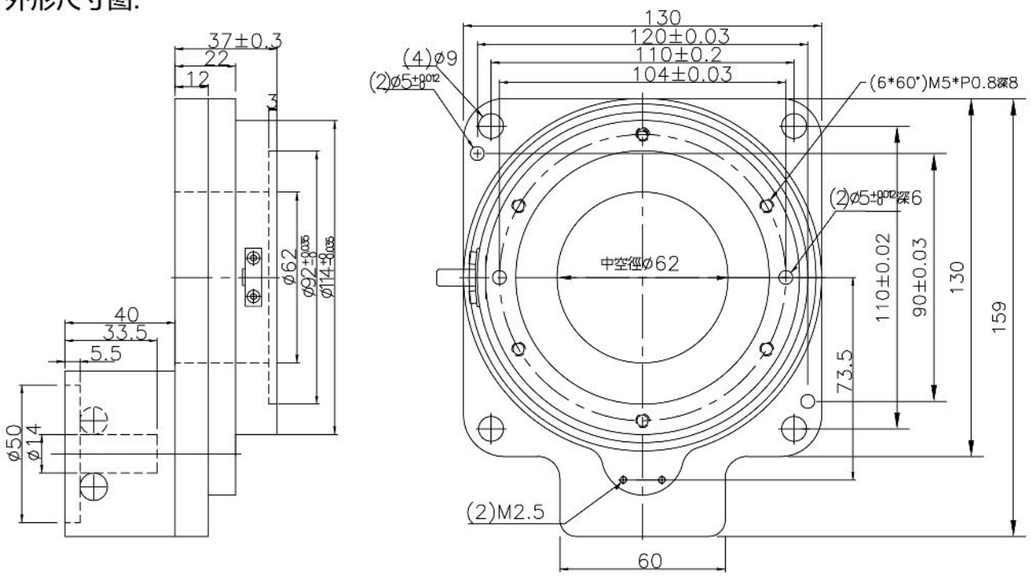

↘ 规格参数

| 匹配马达 W | 容许扭矩 Nm | 传动惯量 Kgm | 允许转速 rpm | 减速比 | 定位精度 sec | 反复定位精度 sec | 容许推力载重 kgf | 容许惯性载重 Nm | 旋转平台平行度 μm | 旋转平台同心度 mm | 重量 kg |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 200W<br>400W | 20 | $2498X10^{-6}$ | 200 | 1/5<br>1/10<br>1/15 | ≤30 | ±15 | 200 | 80 | ±5 | ±0.01 | 3 |

# HBD-130

## 中空旋转平台

外形尺寸图:




↘ 规格参数

| 匹配马达 W | 容许扭矩 Nm | 传动惯量 Kgm | 允许转速 rpm | 减速比 | 定位精度 sec | 反复定位精度 sec | 容许推力载重 kgf | 容许惯性载重 Nm | 旋转平台平行度 μm | 旋转平台同心度 mm | 重量 kg |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 400W | 20 | $9472X10^{-6}$ | 200 | 1/10<br>1/18 | ≤30 | ±15 | 250 | 100 | ±5 | ±0.01 | 5.5 |

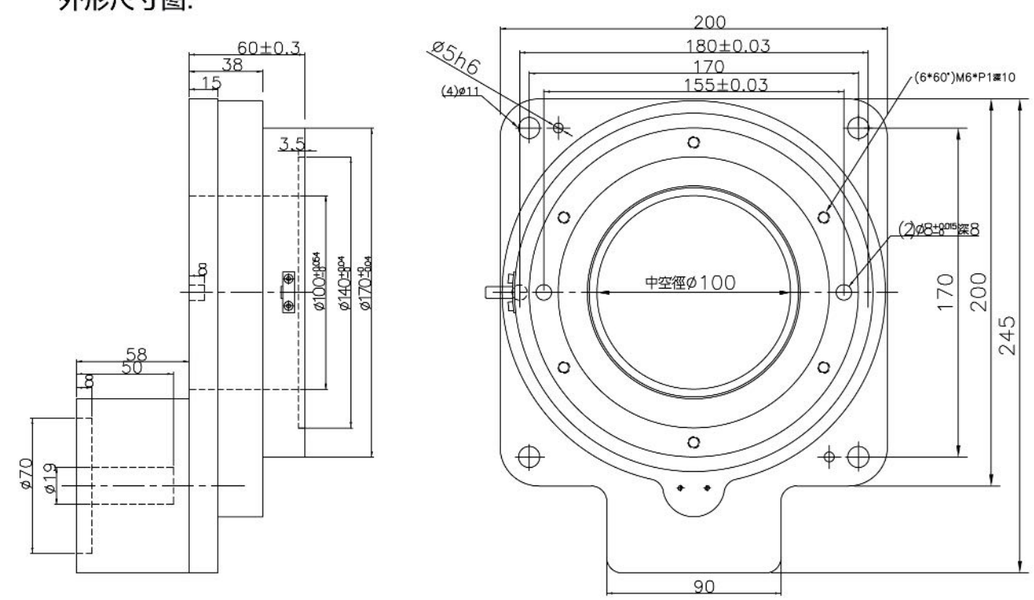




# HBD-200

## 中空旋转平台

外形尺寸图:



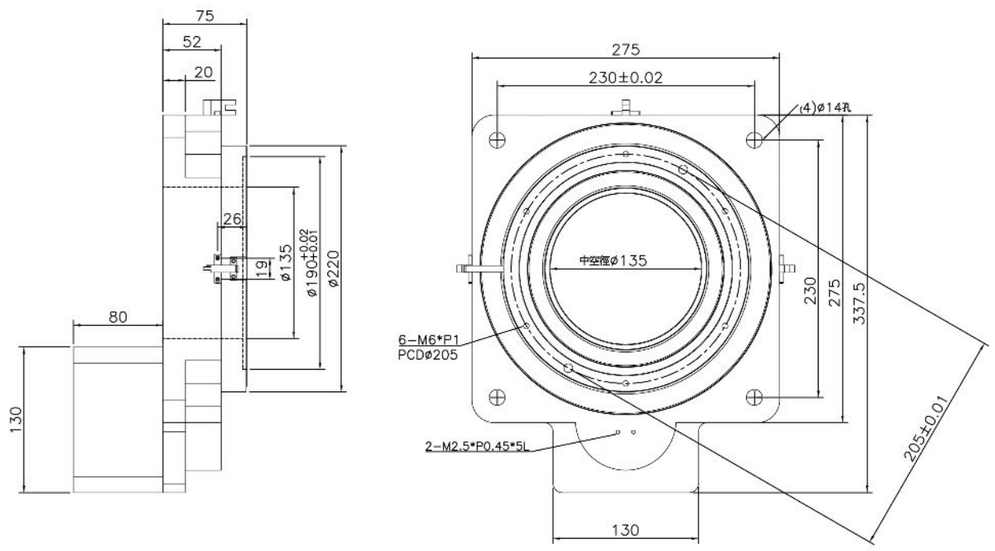

↘ 规格参数

| 匹配马达 W | 容许扭矩 Nm | 传动惯量 Kgm | 允许转速 rpm | 减速比 | 定位精度 sec | 反复定位精度 sec | 容许推力载重 kgf | 容许惯性载重 Nm | 旋转平台平行度 μm | 旋转平台同心度 mm | 重量 kg |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 750W<br>1.0KW | 65 | $9358X10^{-6}$ | 200 | 1/10<br>1/18 | ≤30 | ±15 | 500 | 200 | ±5 | ±0.01 | 14 |

# HBD-275

## 中空旋转平台

外形尺寸图:




↘ 规格参数

| 匹配马达 W | 容许扭矩 Nm | 传动惯量 Kgm | 允许转速 rpm | 减速比 | 定位精度 sec | 反复定位精度 sec | 容许推力载重 kgf | 容许惯性载重 Nm | 旋转平台平行度 μm | 旋转平台同心度 mm | 重量 kg |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1.5KW | 65 | $49673X10^{-6}$ | 200 | 1/5<br>1/10 | ≤15 | ±5 | 250 | 100 | ±5 | ±0.01 | 17 |





# DD MOTOR TABLE

## HENGJUN TECHNOLCGY
## DRIVE IN THE FUTURE

**横骏科技 传动未来**

## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

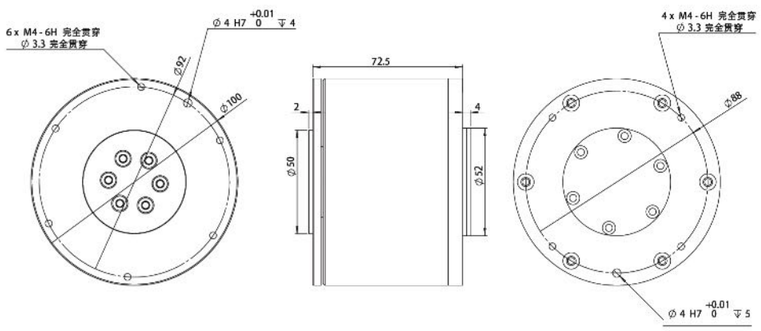
电机允许连续运转速度可达 800rpm

绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险

优化的结构设计可承受更大的侧倾力

# T-1001SL1NI

| 电机规格 | | | | T - 1001SL1NI |
|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 3.9 |
| | 连续转矩 | | Nm | 1.3 |
| | 峰值电流 | | Arms | 5.7 |
| | 连续电流 | | Arms | 1.9 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 800 |
| | 线电感 | | mH | 7.5 |
| | 线电阻 | | Ω | 5.9 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 1.96 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 201.5 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 230 |
| | 电机极数 | | - | 16 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 1048576 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 26 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 1.5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.0007 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 1000 |
| | | 拉伸力 | N | 50 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 9 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | - |
| | 电机安装高度 | | mm | 72. 5 |
| | 质量 | | kg | 2.1 |








## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

电机允许连续运转速度可达 800rpm

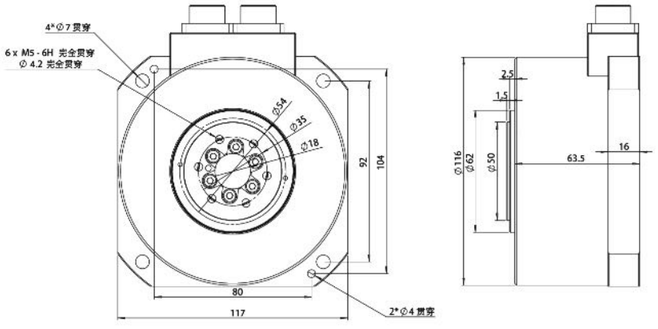
绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险

优化的结构设计可承受更大的侧倾力

航空插头出线方式稳定可靠

# T-1161HC3NI

| 电机规格 | | | | T - 1161HC3NI |
|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 9.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 3.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 4.8 |
| | 连续电流 | | Arms | 1.6 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 800 |
| | 线电感 | | mH | 22.5 |
| | 线电阻 | | Ω | 11.5 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 1.96 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 201.5 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 230 |
| | 电机极数 | | - | 20 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 16777216 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 26 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 1 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.0007 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 1100 |
| | | 拉伸力 | N | 100 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 9 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 20 |
| | 电机安装高度 | | mm | 66.5 |
| | 质量 | | kg | 2.7 |

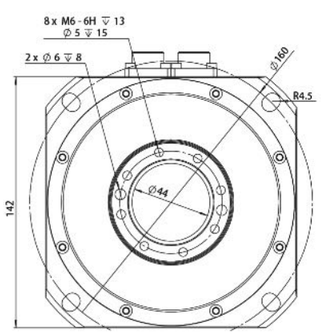


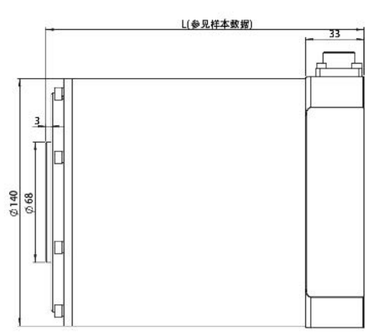
## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
优化的结构设计可承受更大的侧倾力
业内响应速度最快的 DDR 产品
航空插头出线方式稳定可靠

# T-140XHC3H

| 电机规格 | | | | T - 1401HC3H | T - 1402HC3H | T - 1403HC3H | T - 1403AHC3H |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 19.5 | 36.0 | 56.1 | 81.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 6.5 | 12.0 | 18.7 | 27.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 8.4 | 8.4 | 17.7 | 16.8 |
| | 连续电流 | | Arms | 2.8 | 2.8 | 5.9 | 5.6 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 1150 | 640 | 865 | 570 |
| | 线电感 | | mH | 21.3 | 34.0 | 15.7 | 25.3 |
| | 线电阻 | | Ω | 3.7 | 5.1 | 1.7 | 2.4 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 2.40 | 4.26 | 3.21 | 4.83 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 222.3 | 399.6 | 299.6 | 443.7 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 230 | 230 | 230 | 230 |
| | 电机极数 | | - | 20 | 20 | 20 | 20 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 4194304 | 4194304 | 4194304 | 4194304 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 72 | ± 72 | ± 72 | ± 72 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 5 | ± 5 | ± 5 | ± 5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.0006 | 0.0012 | 0.0018 | 0.0024 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 |
| | | 拉伸力 | N | 400 | 400 | 400 | 400 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 18 | 18 | 18 | 18 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 44 | 44 | 44 | 44 |
| | 电机安装高度 | | mm | 120 | 150 | 180 | 210 |
| | 质量 | | kg | 6.5 | 8.7 | 10.5 | 12.3 |





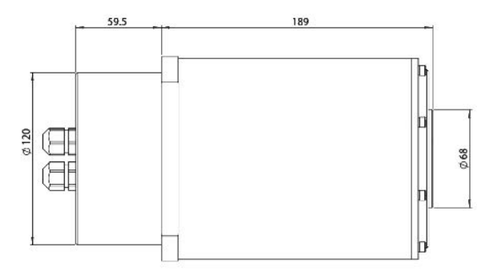


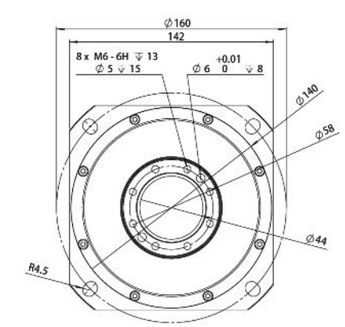

## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
优化的结构设计可承受更大的侧倾力
专门针对电子行业特殊要求优化的产品

# T-1403AHL1E1

| 电机规格 | | | | T - 1403AHL1E1 |
|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 81.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 27.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 16.8 |
| | 连续电流 | | Arms | 5.6 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 570 |
| | 线电感 | | mH | 25.3 |
| | 线电阻 | | Ω | 2.4 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 4.83 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 443.7 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 230 |
| | 电机极数 | | - | 20 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 33554432 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 26 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 1 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.0024 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 2000 |
| | | 拉伸力 | N | 400 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 18 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 44 |
| | 电机安装高度 | | mm | 189 |
| | 质量 | | kg | 12.3 |



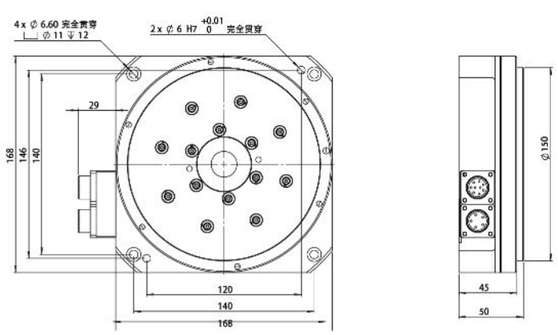



## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

扁平结构 DD 马达
绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
比市面上同类型产品输出转矩大 30% 以上

# C-1681HC3NI

| 电机规格 | | | | C - 1681HC3NI |
|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 12.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 4.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 7.8 |
| | 连续电流 | | Arms | 2.6 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 500 |
| | 线电感 | | mH | 20.0 |
| | 线电阻 | | Ω | 5.3 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 1.58 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 159.8 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 230 |
| | 电机极数 | | - | 16 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 16777216 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 26 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 1 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.007 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 800 |
| | | 拉伸力 | N | 100 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 50 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 20 |
| | 电机安装高度 | | mm | 45 |
| | 质量 | | kg | 4.4 |





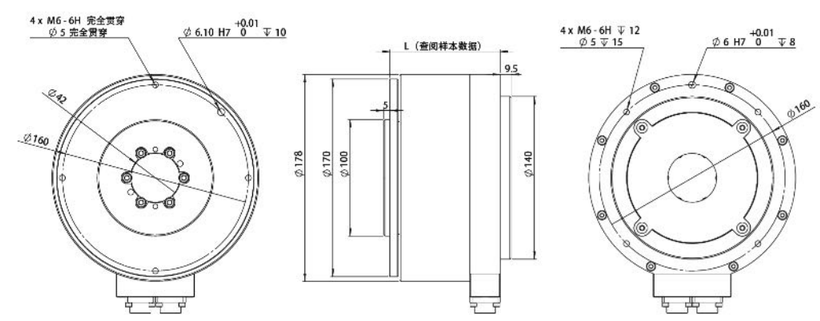



## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

通用型 DD马达
绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
优化的结构设计可承受更大的侧倾力

# T-178XHC3H

| 电机规格 | | | | T - 1781HC3 | T - 1782HC3 | T - 1783HC3 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 12.0 | 30.0 | 48.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 4.0 | 10.0 | 16.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 7.8 | 11.1 | 11.1 |
| | 连续电流 | | Arms | 2.6 | 3.7 | 3.7 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 500 | 500 | 500 |
| | 线电感 | | mH | 20.0 | 20.0 | 27.5 |
| | 线电阻 | | Ω | 5.3 | 3.5 | 4.6 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 1.58 | 2.73 | 4.40 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 159.8 | 266.8 | 429.6 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 230 | 230 | 230 |
| | 电机极数 | | - | 16 | 16 | 16 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 4194304 | 4194304 | 4194304 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 72 | ± 72 | ± 72 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 5 | ± 5 | ± 5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.011 | 0.024 | 0.037 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 3700 | 3700 | 3700 |
| | | 拉伸力 | N | 1000 | 1000 | 1000 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 60 | 60 | 80 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 42 | 42 | 42 |
| | 电机安装高度 | | mm | 77 | 95 | 115 |
| | 质量 | | kg | 5.5 | 9.0 | 10.6 |

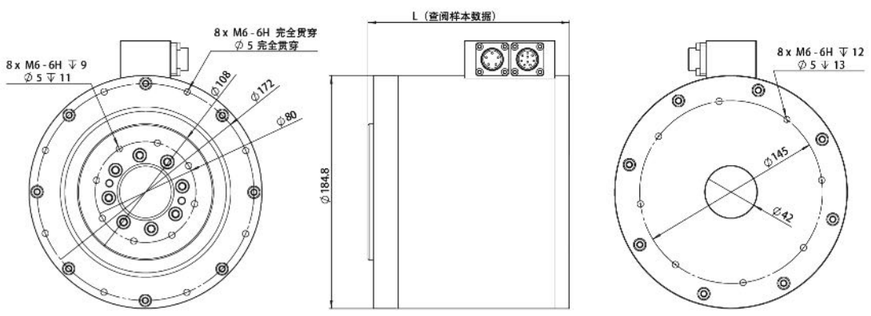


## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
业内最强壮的 DDR 产品
适用于重载荷、高低温、小角度高频振荡等各种恶劣工况

# T-185XHC3H

| 电机规格 | | | | T - 1851HC3H | T - 1852HC3H |
|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 12.0 | 30.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 4.0 | 10.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 7.8 | 11.1 |
| | 连续电流 | | Arms | 2.6 | 3.7 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 500 | 500 |
| | 线电感 | | mH | 20.0 | 20.0 |
| | 线电阻 | | Ω | 5.3 | 3.5 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 1.58 | 2.73 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 159.8 | 266.8 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 400 | 400 |
| | 电机极数 | | - | 16 | 16 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 4194304 | 4194304 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 72 | ± 72 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 5 | ± 5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.007 | 0.024 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 20000 | 20000 |
| | | 拉伸力 | N | 4000 | 4000 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 50 | 180 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 42 | 42 |
| | 电机安装高度 | | mm | 106 | 124 |
| | 质量 | | kg | 6.8 | 9.8 |





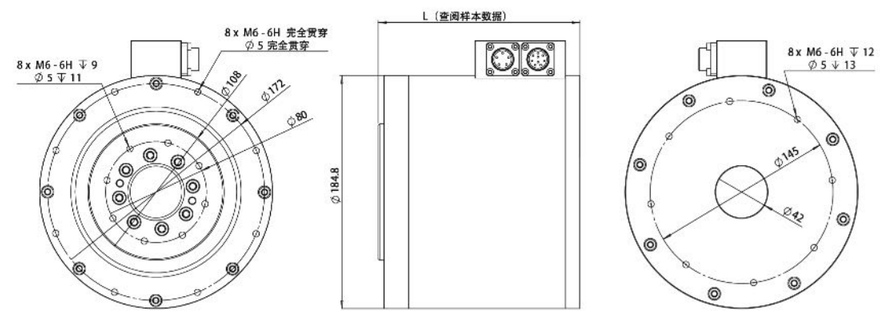



## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
业内最强壮的 DDR 产品
适用于重载荷、高低温、小角度高频振荡等各种恶劣工况

# T-185XHC3H

| 电机规格 | | | | T- 1853HC3H | T - 1853AHC3H |
|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 48.0 | 66.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 16.0 | 22.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 11.1 | 11.1 |
| | 连续电流 | | Arms | 3.7 | 3.7 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 500 | 500 |
| | 线电感 | | mH | 27.5 | 37.5 |
| | 线电阻 | | Ω | 4.6 | 5.9 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 4.40 | 6.13 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 429.6 | 596.3 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 400 | 400 |
| | 电机极数 | | - | 16 | 16 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 4194304 | 4194304 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 72 | ± 72 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 5 | ± 5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.037 | 0.051 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 20000 | 20000 |
| | | 拉伸力 | N | 4000 | 4000 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 200 | 200 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 42 | 42 |
| | 电机安装高度 | | mm | 142 | 160 |
| | 质量 | | kg | 12.1 | 15.2 |

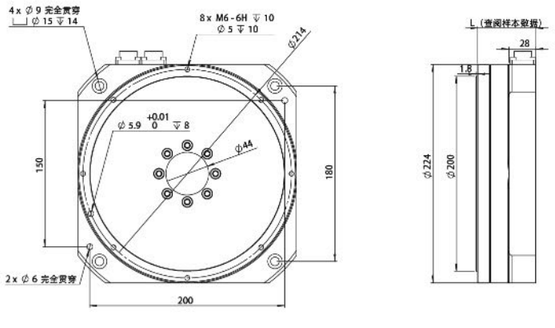


## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

扁平结构 DD 马达
绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠

# C-2241HC3H

| 电机规格 | | | | C - 2241HC3H | C - 2242HC3H |
|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 42.0 | 79.5 |
| | 连续转矩 | | Nm | 14.0 | 26.5 |
| | 峰值电流 | | Arms | 6.0 | 13.5 |
| | 连续电流 | | Arms | 2.0 | 4.5 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 300 | 300 |
| | 线电感 | | mH | 61.2 | 27.0 |
| | 线电阻 | | Ω | 15.5 | 3.8 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 7.00 | 5.91 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 653.7 | 556.6 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 230 | 230 |
| | 电机极数 | | - | 24 | 24 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 4194304 | 4194304 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 72 | ± 72 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 5 | ± 5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.024 | 0.031 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 5000 | 5000 |
| | | 拉伸力 | N | 500 | 500 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 100 | 100 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 44 | 44 |
| | 电机安装高度 | | mm | 60 | 82 |
| | 质量 | | kg | 10.0 | 15.0 |





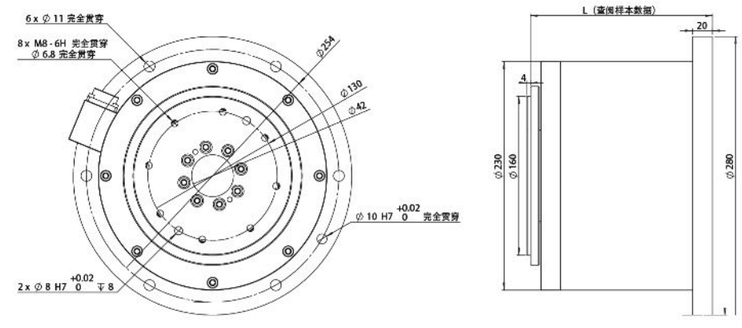



## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
业内最强壮的 DDR 产品
适用于重载荷、高低温、小角度高频振荡等各种恶劣工况

# T-230XHC3H

| 电机规格 | | | | T - 2302HC3H | T - 2302AHC3H | T - 2303HC3H |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 79.5 | 120.0 | 153.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 26.5 | 40.0 | 51.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 13.5 | 13.5 | 13.5 |
| | 连续电流 | | Arms | 4.5 | 4.5 | 4.5 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 500 | 500 | 400 |
| | 线电感 | | mH | 27.0 | 32.7 | 46.5 |
| | 线电阻 | | Ω | 3.8 | 4.6 | 5.9 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 5.91 | 8.95 | 11.33 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 556.6 | 839.3 | 1075.3 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 400 | 400 | 400 |
| | 电机极数 | | - | 24 | 24 | 24 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 4194304 | 4194304 | 4194304 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 72 | ± 72 | ± 72 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 5 | ± 5 | ± 5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.020 | 0.027 | 0.034 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 10000 | 10000 | 10000 |
| | | 拉伸力 | N | 4000 | 4000 | 4000 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 180 | 200 | 240 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 42 | 42 | 42 |
| | 电机安装高度 | | mm | 139 | 161 | 183 |
| | 质量 | | kg | 20.0 | 25.0 | 30.0 |

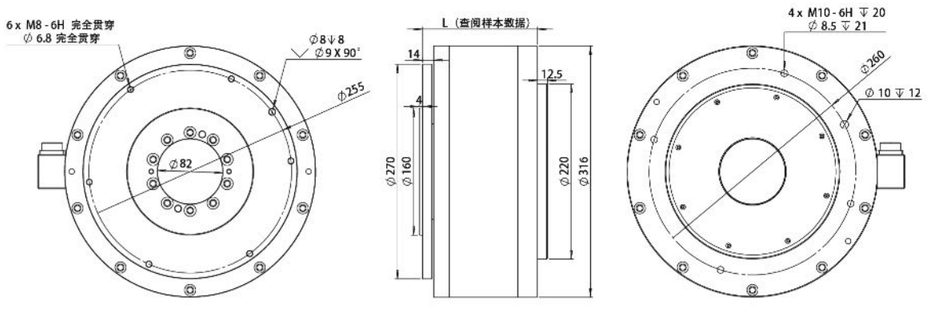


## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

适用于重载应用场合的 DD马达
绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
优化的结构设计可承受更大的侧倾力

# T-316XHC3H-BH

| 电机规格 | | | | T-3160HC3H-BH | T-3160AHC3H-BH | T-3161HC3H-BH |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 135.0 | 261.0 | 330.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 45.0 | 87.0 | 110.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 12.3 | 12.3 | 12.6 |
| | 连续电流 | | Arms | 4.1 | 4.1 | 4.2 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 400 | 220 | 180 |
| | 线电感 | | mH | 40.1 | 54.7 | 81.8 |
| | 线电阻 | | Ω | 6.3 | 7.6 | 9.9 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 11.10 | 21.46 | 26.77 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 1003.2 | 1963.7 | 2456.1 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 400 | 400 | 400 |
| | 电机极数 | | - | 46 | 46 | 46 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 8388608 | 8388608 | 8388608 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 36 | ± 36 | ± 36 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 2.5 | ± 2.5 | ± 2.5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.053 | 0.110 | 0.137 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 20000 | 20000 | 20000 |
| | | 拉伸力 | N | 4000 | 4000 | 4000 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 400 | 400 | 400 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 85 | 85 | 85 |
| | 电机安装高度 | | mm | 145 | 175 | 191 |
| | 质量 | | kg | 39.0 | 51.0 | 57.0 |





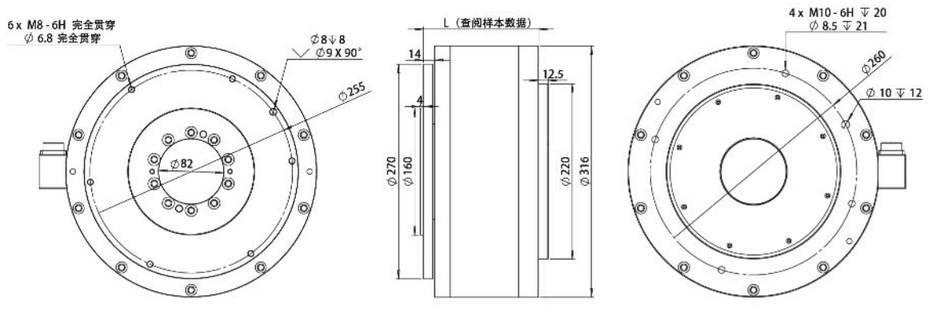



## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

适用于重载应用场合的 DD马达
绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
优化的结构设计可承受更大的侧倾力

# T-316XHC3H-BH

| 电机规格 | | | | T - 3161AHC3HBH | T-3162HC3H - BH | T-3163HC3H - BH |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 465.0 | 660.0 | 990.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 155.0 | 220.0 | 330.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 24.6 | 24.6 | 24.6 |
| | 连续电流 | | Arms | 8.2 | 8.2 | 8.2 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 250 | 180 | 120 |
| | 线电感 | | mH | 24.5 | 35.3 | 53.5 |
| | 线电阻 | | Ω | 2.8 | 3.7 | 5.3 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 18.95 | 27.00 | 40.22 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 1729.7 | 2476.9 | 3722.2 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 400 | 400 | 400 |
| | 电机极数 | | - | 46 | 46 | 46 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 8388608 | 8388608 | 8388608 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 36 | ± 36 | ± 36 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 2.5 | ± 2.5 | ± 2.5 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 0.191 | 0.274 | 0.411 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 20000 | 20000 | 20000 |
| | | 拉伸力 | N | 4000 | 4000 | 4000 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 400 | 400 | 400 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 径向跳动精度 | | um | 30/10/5 | 30/10/5 | 30/10/5 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 85 | 85 | 85 |
| | 电机安装高度 | | mm | 220 | 265 | 340 |
| | 质量 | | kg | 69.0 | 87.0 | 117.0 |

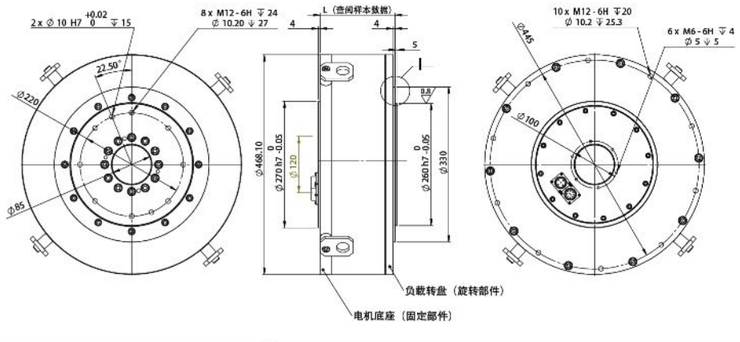


## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

适用于重载应用场合的 DD马达
绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
优化的结构设计可承受更大的侧倾力

# T-468XHC3H-BH

| 电机规格 | | | | T-4681HC3H-BH | T-4682HC3H-BH |
|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 1026.0 | 1500.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 342.0 | 500.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 24.0 | 48.0 |
| | 连续电流 | | Arms | 8.0 | 16.0 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 110 | 150 |
| | 线电感 | | mH | 59.2 | 21.5 |
| | 线电阻 | | Ω | 3.82 | 1.03 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 42.82 | 31.26 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 3782.1 | 2754.1 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 400 | 400 |
| | 电机极数 | | - | 56 | 56 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 8388608 | 8388608 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 36 | ± 36 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 1 | ± 1 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 1.008 | 1.356 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 20000 | 20000 |
| | | 拉伸力 | N | 4000 | 4000 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 330 | 330 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 50/30/10 | 50/30/10 |
| | 径向跳动精度 | | um | 50/30/10 | 50/30/10 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 85 | 85 |
| | 电机安装高度 | | mm | 160 | 160 |
| | 质量 | | kg | 115.0 | 147.0 |





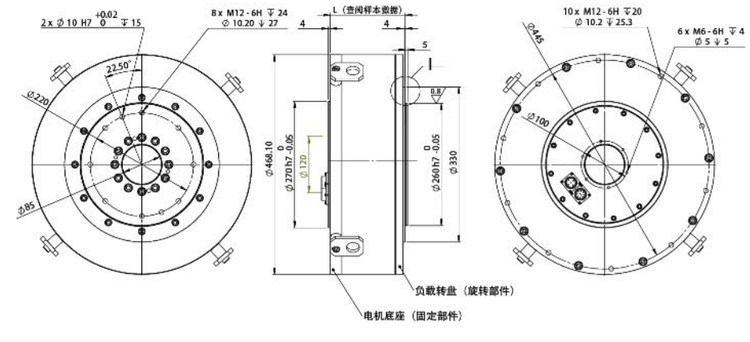



## HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

适用于重载应用场合的 DD马达
绝对式反馈方式，无需回零，杜绝飞车风险
航空插头出线方式稳定可靠
优化的结构设计可承受更大的侧倾力

# T-468XHC3H-BH

| 电机规格 | | | | T-4683HC3H-BH | T-4684HC3H-BH |
|---|---|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | | Nm | 2076.0 | 3000.0 |
| | 连续转矩 | | Nm | 692.0 | 1000.0 |
| | 峰值电流 | | Arms | 48.0 | 48.0 |
| | 连续电流 | | Arms | 16.0 | 16.0 |
| | 最大操作速度 | | rpm | 110 | 70 |
| | 线电感 | | mH | 29.5 | 43.3 |
| | 线电阻 | | Ω | 1.31 | 1.81 |
| | 转矩常数 | | Nm/Arms | 43.06 | 62.92 |
| | 反电动势常数 | | Vrms/krpm | 3778.4 | 5586.7 |
| | 最大操作电压 | | Vrms | 400 | 400 |
| | 电机极数 | | - | 56 | 56 |
| | 定位精度 | 编码器分辨率 | pulse/rev | 8388608 | 8388608 |
| | | 绝对精度 | arc - sec | ± 36 | ± 36 |
| | | 重复定位精度 | arc - sec | ± 1 | ± 1 |
| 机械参数 | 转子惯量 | | kgm^2 | 2.073 | 2.769 |
| | 允许轴向负荷 | 压缩力 | N | 20000 | 20000 |
| | | 拉伸力 | N | 4000 | 4000 |
| | 允许径向负荷 | | Nm | 330 | 330 |
| | 轴向跳动精度 | | um | 50/30/10 | 50/30/10 |
| | 径向跳动精度 | | um | 50/30/10 | 50/30/10 |
| | 电机中空轴径 | | mm | 85 | 85 |
| | 电机安装高度 | | mm | 270 | 270 |
| | 质量 | | kg | 225.0 | 260.0 |

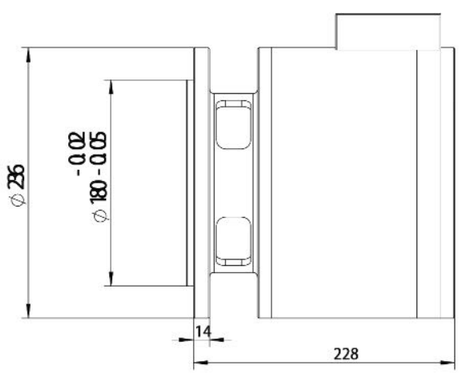


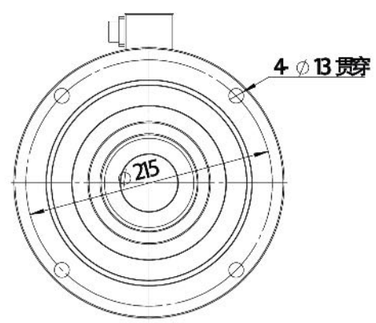
# HJÜNROBOT 做中国最好的直驱电机

专为锂电池涂布机开发的 DDR产品

## R-2363HC3E2-FL1

| 电机规格 | | | R-2363HC3E2-FL1 |
|---|---|---|---|
| 电气参数 | 峰值转矩 | Nm | 153.0 |
| | 连续转矩 | Nm | 51.0 |
| | 峰值电流 | Arms | 13.5 |
| | 连续电流 | Arms | 4.5 |
| | 最高转速 | rpm | 525 |
| | 额定转速 | rpm | 420 |
| | 线电感 | mH | 46.5 |
| | 线电阻 | Ω | 5.9 |
| | 转矩常数 | Nm/Arms | 11.33 |
| | 反电动势常数 | Vrms/krpm | 1075.3 |
| | 最大操作电压 | Vrms | 400 |
| | 电机极数 | - | 24 |
| | 编码器分辨率 | pulse/rev | 33554432 |
| 机械参数 | 转子惯量 | kgm^2 | 0.034 |
| | 电机安装高度 | mm | 228 |
| | 质量 | kg | 26.0 |






### 运动要求

转动角度（ 度 ）_____

运动时间（ 秒 ）_____

停顿时间（ 秒 ）_____

### 负载描述

转盘外径（ 毫米 ）_____

转盘中孔直径（ 毫米 ）_____

转盘重量（ 公斤 ）_____

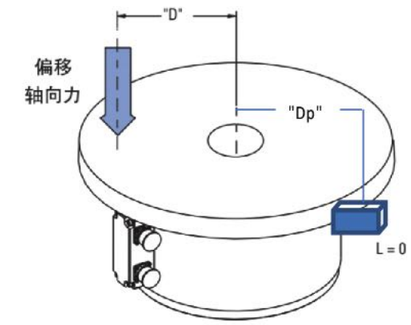
工件数量（ 个 ）_____

单个工件重量（ 公斤 ）_____

工件重心距转盘中心距离 Dp（ 毫米 ）_____

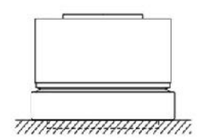
偏移轴向力 （ 公斤 ）_____

偏移轴向力距转盘中心距离 D（ 毫米 ）_____

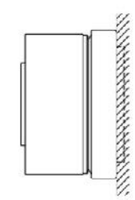



### 安装方式

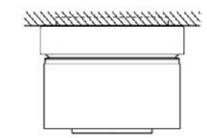
☐水平



☐垂直



☐吊装



### 电机尺寸要求

最大允许直径（ 毫米 ）_____

最大允许高度（ 毫米 ）_____

最小中空轴径（ 毫米 ）_____

### 驱动器电源电压

☐ 220VAC ☐ 380VAC（ 高速应用优选 ） ☐ 其它 _____

### 驱动器控制方式

☐ 模拟量电压 ☐ 脉冲串 ☐ I/O 触发 ☐ 现场总线