



零差云控

eRob 机器人关节



快速组建机器人
Build Robot Fast

让机器人开发 更简单、更快捷、更安全！



eRob70I

外 径: 70mm
长 度: 81mm
重 量: 0.98kg
最大扭矩: 70Nm
最大转速: 60RPM



eRob80I

外 径: 80mm
长 度: 95mm
重 量: 1.4kg
最大扭矩: 143Nm
最大转速: 60RPM



eRob90I

外 径: 90mm
长 度: 102mm
重 量: 2.1kg
最大扭矩: 191Nm
最大转速: 60RPM

省掉上百种机械电子器件选型、设计、采购、
组装的人力和时间成本。



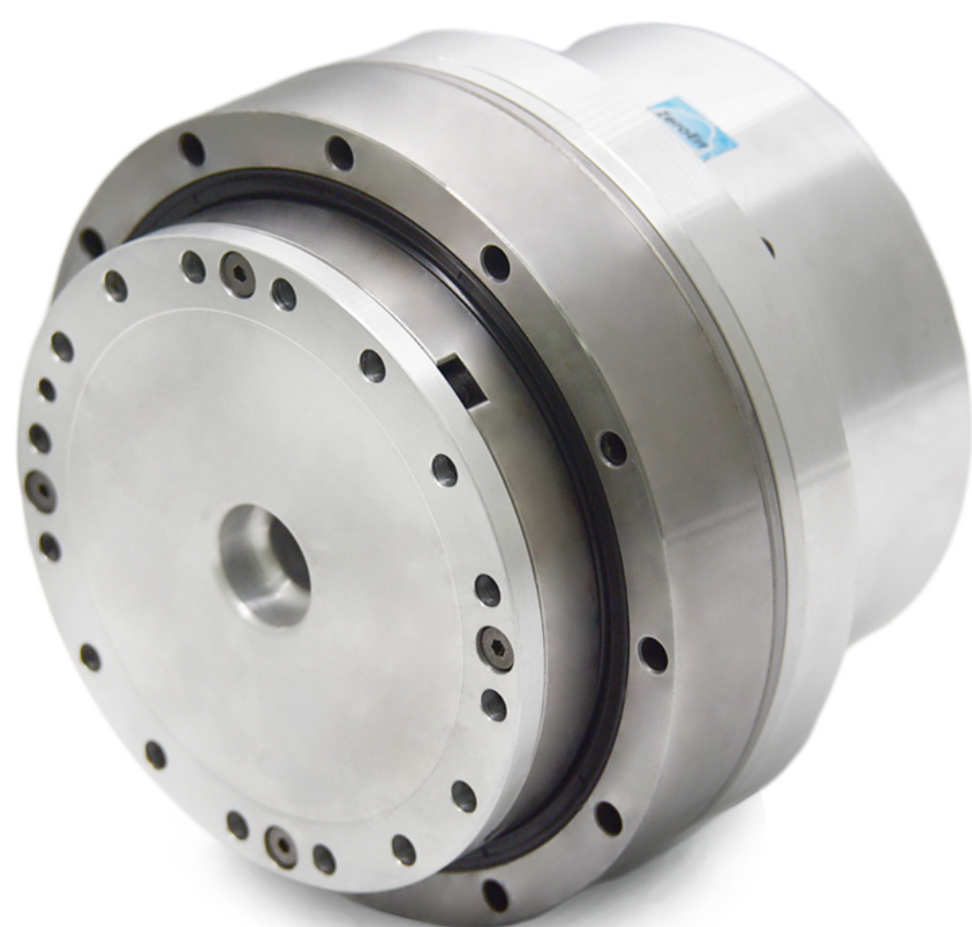
eRob110I

外 径: 110mm
长 度: 127mm
重 量: 3.3kg
最大扭矩: 395Nm
最大转速: 40RPM



eRob142I

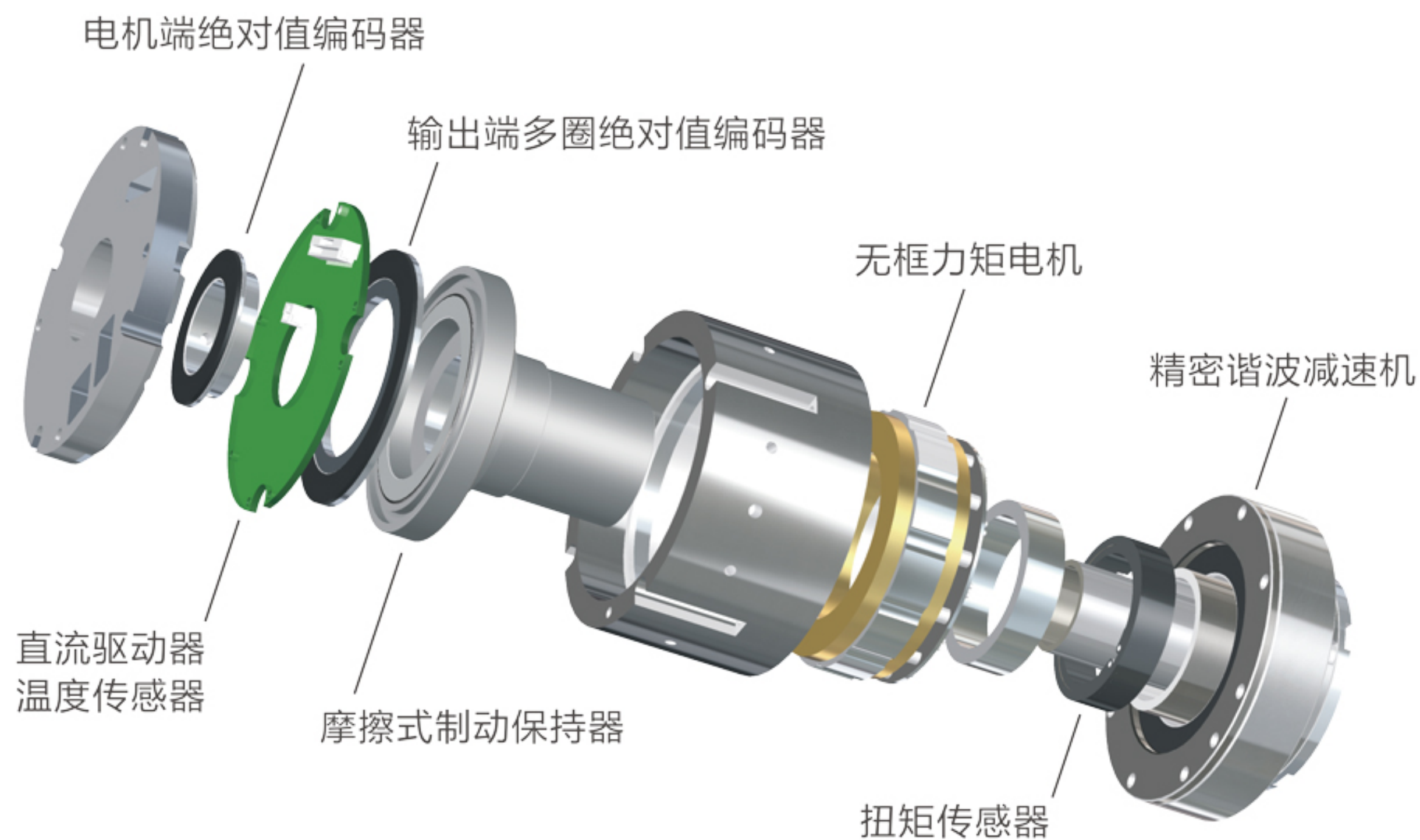
外 径: 142mm
长 度: 137mm
重 量: 6.7kg
最大扭矩: 892Nm
最大转速: 40RPM



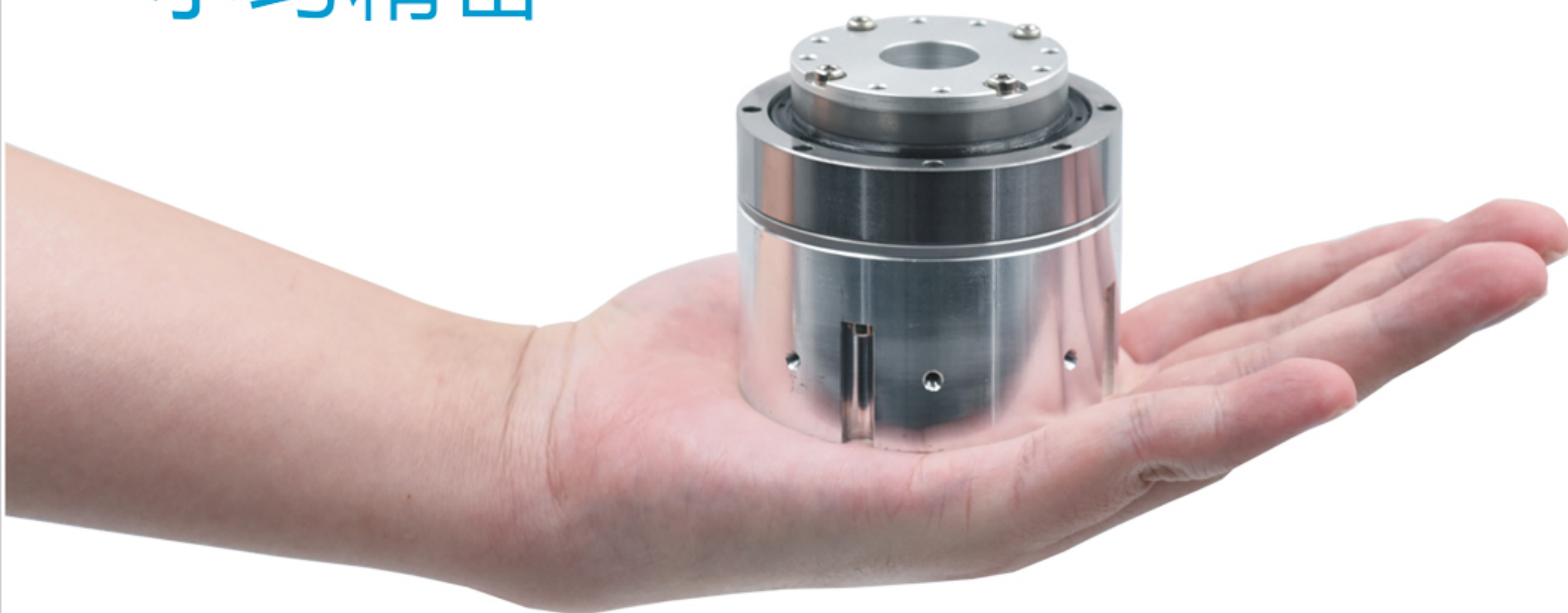
eRob170I

外 径: 170mm
长 度: 145mm
重 量: 9.5 kg
最大扭矩: 1580Nm
最大转速: 40RPM

八大核心部件



小巧精密



eRob70I外径仅70mm，高度81mm，18mm通孔；
980g超轻重量，扭矩自重比高达50N·m/kg。

支持多种通信协议



具备EtherCAT、CANopen通信，
开放的位置环、速度环、电流环，
PID实时调节，适合动态变负载、
变惯量的机器人应用。



内置伺服驱动器

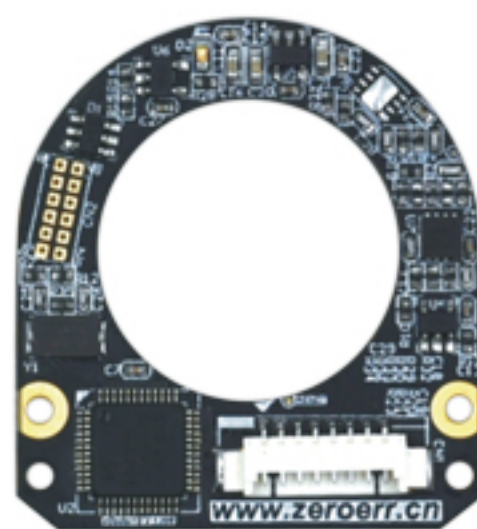


eDriver3Ring

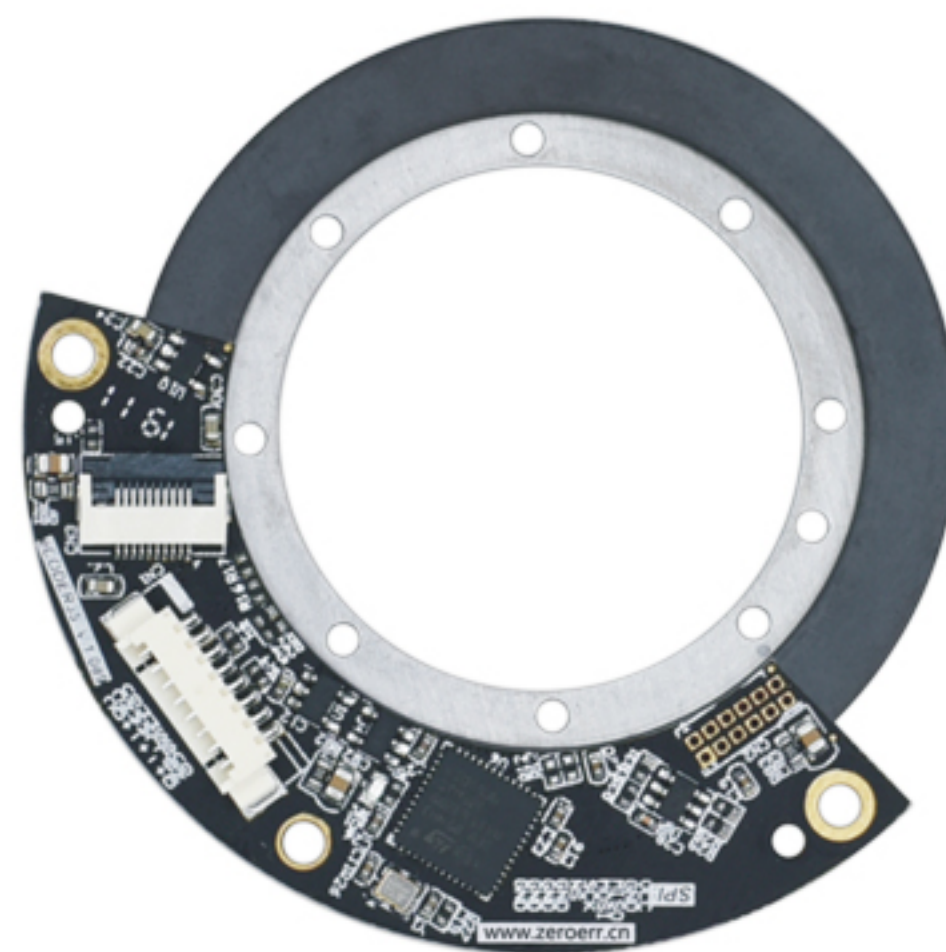
嵌入式伺服驱动器，极小的安装体积；
外径54mm，18mm通孔，仅厚18.5mm；
输入电压48VDC，峰值电流80A，
输出功率高达3KW；
双组出线插头，方便串联联网；
防松插头，安全可靠。

内置双绝对值编码器 全闭环控制

输出端19位绝对值多圈编码器，
重复定位精度高达 ± 10 角秒，
绝对定位精度高达 ± 45 角秒，
可记忆单圈及多圈断电位置，
全闭环控制，无磨损精度。



eCoder20



eCoder35

摩擦式制动器



采用摩擦式阻尼制动保持器，
停机无晃动，
开机无抖动，
可实现满负载零速启动。

eRob系列参数表

关节型号	eRob70			eRob80			eRob90		eRob110		eRob142		eRob170	
谐波减速机-速比	14-50	14-80	14-100	17-50	17-80	17-100	20-80	20-100	25-100	25-120	32-100	32-120	40-100	40-120
启停峰值扭矩(Nm)	18/23	23/30	28/36	34/44	43/56	54/70	74/96	82/107	157/204	167/217	333/433	353/459	568/738	617/802
额定扭矩(Nm)	5.4/7	7.8/10	7.8/10	16/21	22/29	24/31	34/44	40/52	67/87	67/87	137/178	137/178	265/345	294/382
瞬间容许最大扭矩(Nm)	35/46	47/61	54/70	70/91	87/113	110/143	127/165	147/191	284/369	304/395	647/841	686/892	1080/1400	1180/1530
输出端峰值转速(RPM)	60	37.5	30	60	37.5	30	37.5	30	20	16.7	20	16.7	20	16.7
电机功率(W)	100			200			400		750		1000		1000	
供电电压(V)	48 (±10%)													
额定电流(A)	3.3			6.9			11		20		26		26	
峰值电流(A)	11			16.8			29		40		56		56	
输出端编码器分辨率	19Bit													
重复/绝对定位精度	±10/45角秒													
通讯总线	EtherCAT / CANopen													
外径x长度x通孔(mm)	70x81x18			80x95x18			90x102x18		110x127x18		142x137x18		142x137x18	
重量(KG)	0.98			1.4			2.1		3.3		6.7		9.5	
接口设计	全差分接口设计，抗干扰能力强；双组防松插头，可串联并网													
制动器	摩擦式阻尼制动器													
IP等级	IP54													
注：表中含有“/”的两个值分别为中刚性/高刚性两种配置情况下的关节模组对应的参数。														

eRob系列选型表

关节系列	关节外径	承载能力	减速比	安装类型	制动器	输出端编码器	通孔直径	通信类型	扭矩传感器
eRob	80	H	100	I - B	M - 18	E	N		
↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓
零差云控关节系列	70 外径Φ70mm 80 外径Φ80mm 90 外径Φ90mm 110 外径Φ110mm 142 外径Φ142mm 170 外径Φ170mm	H 高刚性 N 中刚性	50 50速比 80 80速比 100 100速比 120 120速比	I 直筒型 T 转角型	B 带制动器 F 无制动器	M 有多圈记忆 S 无多圈记忆	18 18mm	E EtherCAT C CANopen	T Torque Sensor N 无扭矩传感器

关节型号：

eRob80H100I-BM-18EN

注：更多详情及2D图纸、3D模型请访问零差云控官网 <https://www.zeroerr.cn> 了解下载。

关于零差云控



深圳市零差云控科技有限公司是一家专注于开发机器人系统核心部件的科技型企业。

公司主要产品是机器人关节模组、中空绝对值编码器、高功率微型伺服驱动器，广泛应用于机器人、工业自动化、医疗设备等领域。

公司以客户需求为导向，全方位超越进口核心零部件为目标，全面助力机器人实现真国产。



企业网站



微信公众号

深圳市零差云控科技有限公司
ZeroErr Technologies, Inc.

售前咨询：

电 话：134-8079-6208

邮 箱：sales@zeroerr.cn

售后服务：

电 话：178 2067 6603

邮 箱：support@zeroerr.cn

企业网站：<https://www.zeroerr.cn>

公司地址：深圳市宝安区沙井街道坳岗社区中日龙路10号S9栋