

# 产品介绍

## 通用关节模组

支持  
定制化开发!



WAN7612

WAN7618

产品名称:	WAN-7612	WAN-7618
<b>1.马达参数</b>		
1.1 电流 (A)	5	5
1.2 转矩 (Nm)	0.67	0.67
1.3 转速 (rpm)	1692	1692
1.4 输出功率(W)	117	117
<b>2.传动比</b>	12	18.36
<b>3.输出要求</b>		
3.1 电压 (V)	24	24
3.2 电流 (A)	5.6	5.6
3.3 转矩 (Nm)	6.024	9.24
3.4 转速 (rpm)	146	95
3.5 峰值扭矩 (Nm)	21.6	33
<b>4.安装、尺寸要求</b>		
4.1 外形尺寸	Φ76mmX63mm	Φ76mmX72.5mm
<b>5.应用场景</b>	仿生机器狗、轮式底盘等	

## 行星减速器和谐波减速器

支持  
定制化开发!



WGP-DDxRatio



WGH-DDxRatio

减速器型号	WGP-DDxRatio	WGH-DDxRatio
减速器	精密行星减速器	谐波减速器
产品性能	体积小、高刚度、高精度、低传动、抗冲击能力强	结构紧凑、体积小、质量轻、传动比范围大
单级传动比	≤12	≥50
优点	高频响应, 抗冲击力强, 力矩反馈较精准	高频响应, 技术成熟, 输出力矩大, 控制精度高
缺点	小减速比减速箱, 能量输出密度不足	高刚度, 动态物理交互性能较差, 大冲击下容易损坏减速器
应用场景	直角坐标机器人、四足机器人、小型仿人机器人手指关节	小负载六轴/SCARA机器人小臂、腕部或手部、协作机器人
人形机器人应用部位	下肢旋转关节	小臂、大臂等上肢旋转关节



www.wolong.com.cn



高先生 (+86)13923876780



gaoming@wolong.com

# 产品介绍

## 伺服驱动器

支持  
定制化开发!

**国产化:**  
物料国产化、超低价格、  
完美替代ELMO

**接口丰富:**  
多编码器接口、支持  
CAN/EtherCAT主流  
通讯

**性能优异:**  
高电流环带宽、高位  
置控制精度; 动态响  
应快、转矩精度高、  
过载能力强

**高性能:**  
超高功率密度、  
宽电压工作范围



WDN-8/36



WDN-25/100



WDN-78/100

伺服驱动器型号	WDN-8/36-XX	WDN-25/100-XX	WDH-78/100-XX <sup>①</sup>
最大输入电压 V	36	95	95
额定母线电压 V	24	72-85	72-85
输出正弦波峰值电流 A	8	25	78
输出电流 Arms	5.6	17.7	55
最大持续输出功率 kW	0.209	2	6
额定点效率	≥95%	≥95%	≥95%
冷却方式	强制风冷	强制风冷	强制风冷
控制方式	CAN/EtherCAT通信、惯量辨识&参数自整定、谐振&抖动抑制、高动态跟随、支持高爆发5倍过载 <sup>②</sup> 等		
应用场景	仿生机器人、3D打印机、半导体制造、柔性自动化产线等		

<sup>①</sup>新产品, 即将上市!

## 无框力矩电机

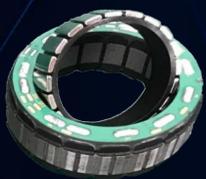
支持  
定制化开发!

**特色化:**  
更薄机身, 运动速  
度更快, 更平稳

**专业化:**  
对标德国TQ, 更高的转  
矩密度, 价格优势,  
相同转矩下, 尺寸更小,  
温升更低

**精细化:**  
50mm-85mm3种  
框架尺寸, 覆盖3-  
20kg 负载需求

**新颖化:**  
与市场主流的谐波  
减速机尺寸匹配,  
可提供无机壳/有机  
壳等方案



WMFH5008



WMFH7018



WMFH8523

无框力矩电机型号	WMFH-5008	WMFH-7018	WMFH-8523
外径D[mm]	50	70	85
功率P[W]	215	259	437
额定转矩Tr[Nm]	0.33	1.24	2.61
峰值扭矩T_max [Nm]	1.1	4.3	8.6
额定电压Ur[V]	48	48	48
额定转速n_max* [rpm]	6400	2000	1600
最高效率η [%]	85	90	94
重量[g]	70	290	620
应用场景	仿生机器人、协作机械臂、手术机器人、航空航天等		



www.wolong.com.cn



高先生 (+86)13923876780



gaoming@wolong.com