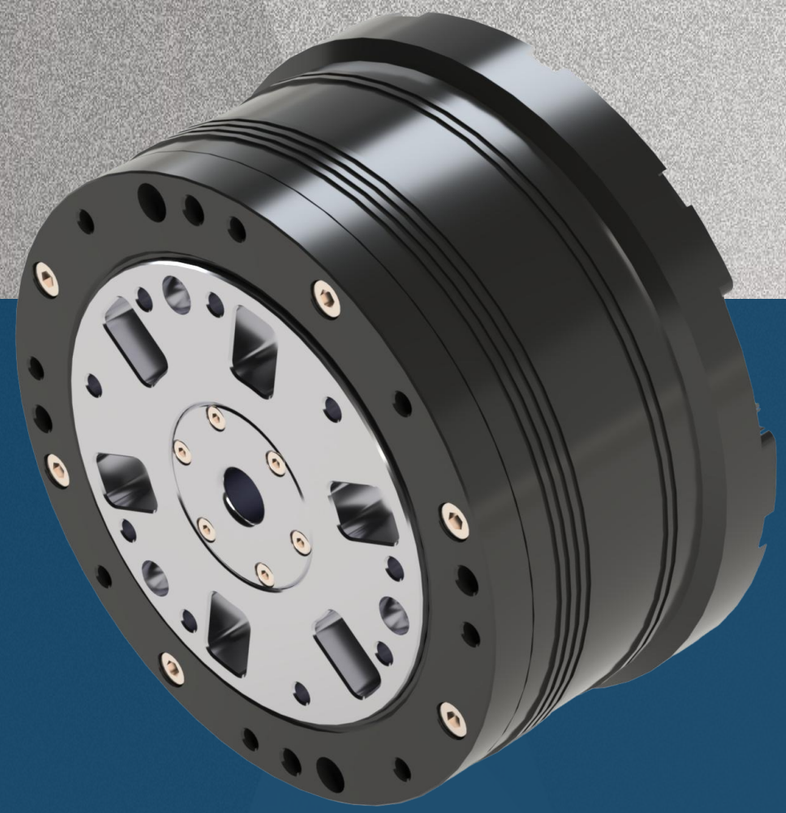
行星关节模组



行星关节模组，将精密行星减速机、无框力矩电机、驱动器三大部件高度集成，形成一体化伺服模组。

- 特征
- 产品编码
- 技术支持
- 额定表
- 检验规格
- 规格尺寸
- 外观图

SZKOMO 科盟创新

HUMANOID PLANETARY JOINT MODULE SOLUTION

人形应用场景下的行星关节模组方案

☑ 小体积 Compact Size　☑ 大扭矩 High Torque　☑ 高刚性 High Rigidity　☑ 低反驱 Low Backdrive



KM-RP88027-NDC

6*1 + 5*2

髋 Hip

☑ 大扭矩 High Torque

☑ 高刚性 High Rigidity

5*1

膝 Knee

☑ 大扭矩 High Torque

☑ 高刚性 High Rigidity



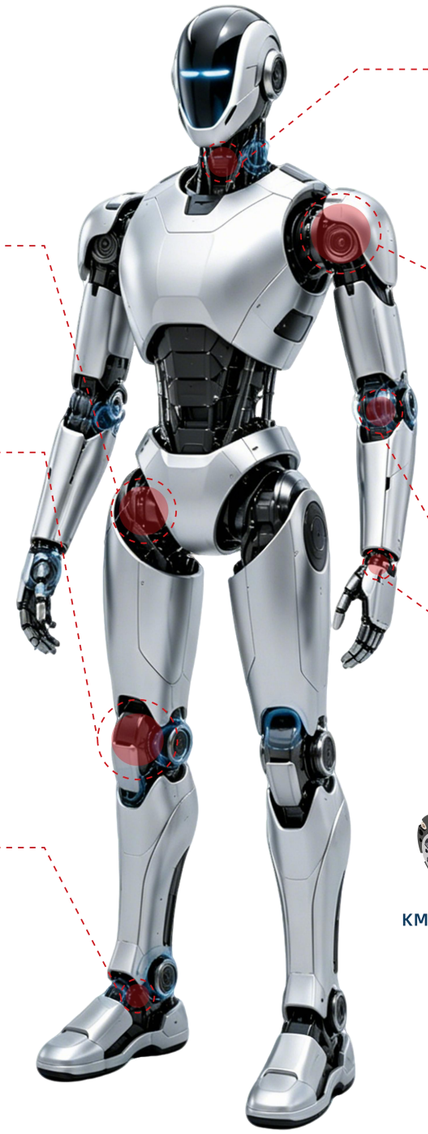
KM-RP124012-NDC

3*2

踝 Ankle

☑ 小体积 Compact Size

☑ 高刚性 High Rigidity



1*2

颈 Neck

☑ 小体积 Compact Size

☑ 高刚性 High Rigidity

3*1 + 6*2

肩 Shoulder

☑ 大扭矩 High Torque

☑ 小体积 Compact Size

☑ 高耐久性 High Durability

3*1

1*3

腕 Wrist

☑ 大扭矩 High Torque

☑ 小体积 Compact Size



KM-BP56036-NDC

#56模组 区分一览 #56 Module Overview			
1	长度(Length): 58.5mm 类中空/Solid	2	长度(Length): 60mm 中空/Hollow
3	长度(Length): 66.9mm 类中空/Solid	4	长度(Length): 69mm 中空/Hollow

*详细参数见右列表格

方案优势

▷ 模块化设计，灵活适配

▷ 高集成度，易于安装

▷ 覆盖全身关节需求

▷ 助力人形机器人高效开发

HUMANOID PLANETARY JOINT MODULE SOLUTION

人形应用场景下的行星关节模组方案



			1	2	3	4	5
型号	Model	单位/Unit	KM-BP56036-NDC	KM-VP56036-NDC	KM-RP56036-NDC	KM-HP56036-NDC	KM-RP124012-NDC
减速比	Reduction Ratio	/	36	36	36	36	12
额定电压	Rated Voltage	V	48	48	48	48	48
额定电流	Rated Current	A	2.8	2.8	8.3	8.3	33
额定输出转速	Rated Output Speed	RPM	77	77	109	109	160
额定输出转矩	Rated Output Torque	N.m	12	12	25	25	83
峰值输出转速	Peak Output Speed	RPM	87	87	117	117	240
峰值输出扭矩	Peak Output Torque	N.m	36	36	75	75	250
编码器	Encoder	/	Encoder(12bit) + Hall -Sensor 编码器(12bit)+霍尔	Dual Encoder 双编码器 (21bit/21bit)	Encoder(12bit) + Hall -Sensor 编码器(12bit)+霍尔	Dual Encoder 双编码器 (21bit/21bit)	Encoder(12bit) + Hall -Sensor 编码器(12bit)+霍尔
模组外径	Outer Diameter	mm	56	56	56	56	124
模组长度	Module Length	mm	**58.5**	**60**	**66.9**	**69**	73
中空孔	Hollow Bore	mm	--	**Φ4**	--	**Φ4**	--
通讯方式	Communication Interface	/	CAN	CAN	CAN	CAN	CAN

			6	7	8	9
型号	Model	单位/Unit	KM-RP88027-NDC	KM-HP86016-NDC	KM-RP106022-NDC	KM-HP106022-NDC
减速比	Reduction Ratio	/	27	16	22	22
额定电压	Rated Voltage	V	48	48	48	48
额定电流	Rated Current	A	12	4.1	11.5	11.5
额定输出转速	Rated Output Speed	RPM	107	70	130	130
额定输出转矩	Rated Output Torque	N.m	42	20	40	40
峰值输出转速	Peak Output Speed	RPM	122	100	165	165
峰值输出扭矩	Peak Output Torque	N.m	130	80	150	150
编码器	Encoder	/	Encoder(12bit) + Hall -Sensor 编码器(12bit)+霍尔	Dual Encoder 双编码器 (21bit/21bit)	Dual Encoder 双编码器 (21bit/21bit)	Dual Encoder 双编码器 (21bit/21bit)
模组外径	Outer Diameter	mm	88	86	106	106
模组长度	Module Length	mm	67	59	63	63
中空孔	Hollow Bore	mm	--	**Φ7.2**	--	**Φ8.5**
通讯方式	Communication Interface	/	CAN	CAN	CAN	CAN

特征
Features

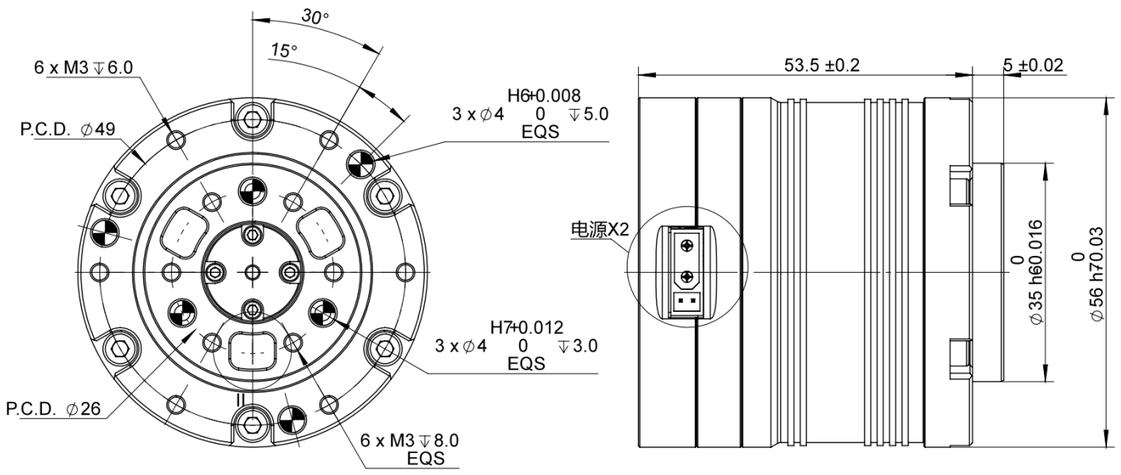
非中空

小体积　高刚性

低反驱　大扭矩



56#12N.m模组



产品编码
Product code.

KM-BP 56 36 -规格

机种名称	类型	框号/外径（mm）	减速比	规格号
KM=科盟	BP	56，88，105，124	36	规格无记载=标准品
	RP			
	VP			
	HP			

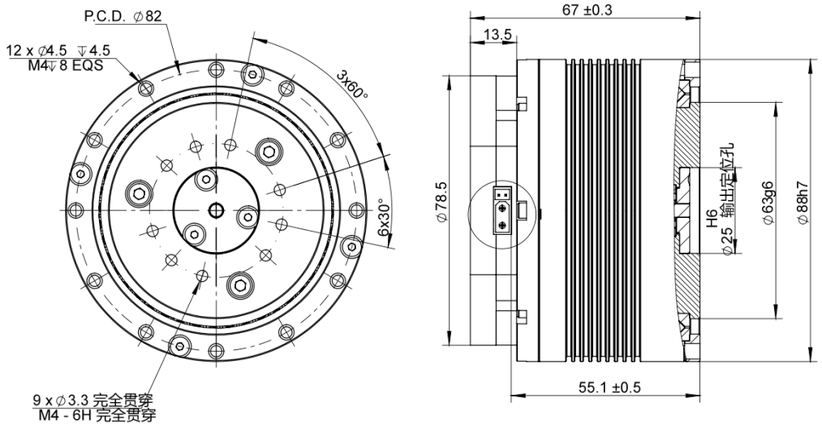
技术资料
Features

型号	单位	KM-BP56036-NDC	KM-RP56036-NDC
减速比	/	36	36
额定电压	V	48	48
额定电流	A	2.8	8.3
额定输出转速	RPM	77	109
额定输出转矩	N.m	12	25
峰值输出转速	RPM	87	117
峰值输出扭矩	N.m	36	75
编码器	/	编码器(12bit)+霍尔	编码器(12bit)+霍尔
模组外径	mm	56	56
模组长度	mm	58.5	66.9
中空孔	mm	––	––
通讯方式	/	CAN	CAN

特征
Features

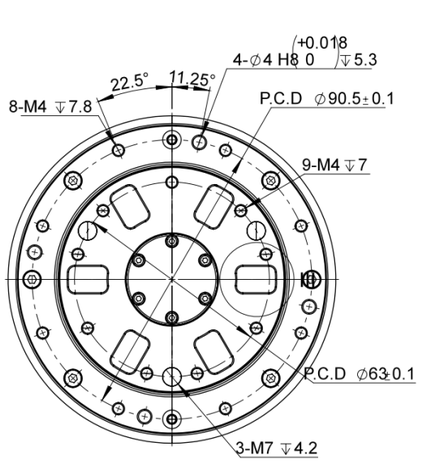


88#模组



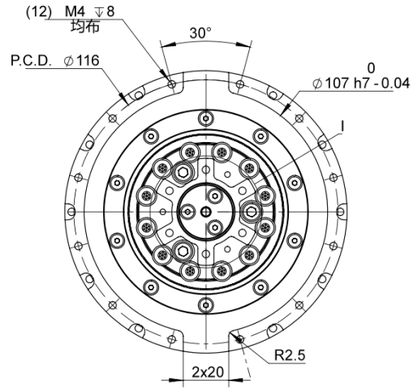


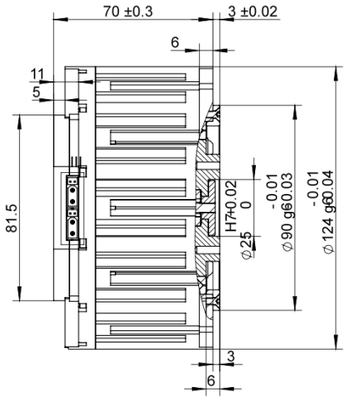
106#模组





124#模组





技术资料
Features

型号	单位	KM-RP88027-NDC	KM-RP106022-NDC	KM-RP124012-NDC
减速比	/	27	22	12
额定电压	V	48	48	48
额定电流	A	12	11.5	33
额定输出转速	RPM	107	130	160
额定输出转矩	N.m	42	40	83
峰值输出转速	RPM	122	165	240
峰值输出扭矩	N.m	130	150	250
编码器	/	编码器(12bit)+霍尔	编码器(12bit)+霍尔	编码器(12bit)+霍尔
模组外径	mm	88	106	124
模组长度	mm	67	63	73
中空孔	mm	--	--	--
通讯方式	/	CAN	CAN	CAN

SZKOMO 科盟创新

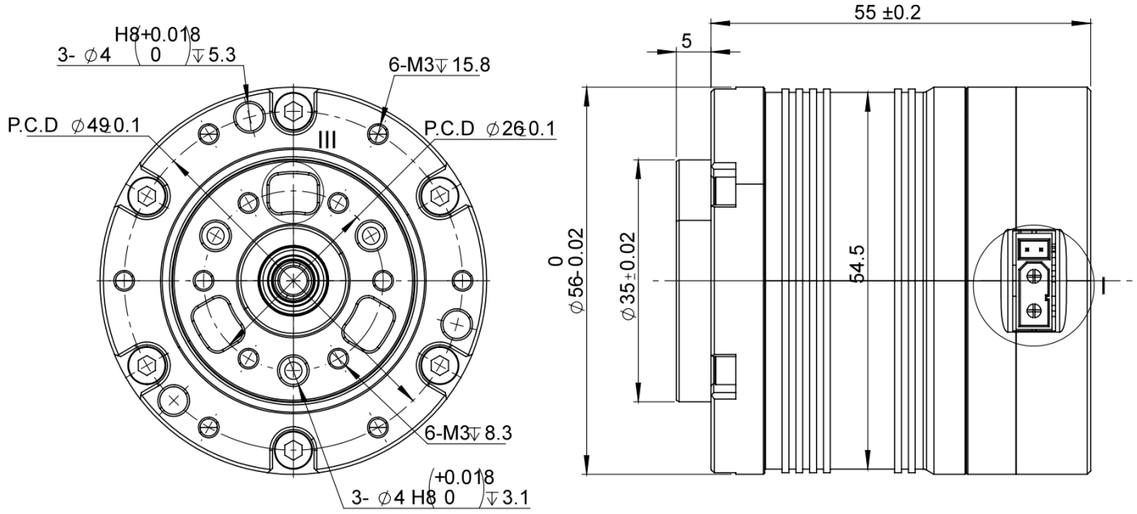
特征
Features

中空



56#12N.m模组

- 中空孔
- 高刚性
- 小体积
- 大扭矩
- 低反驱



产品编码
Product code.

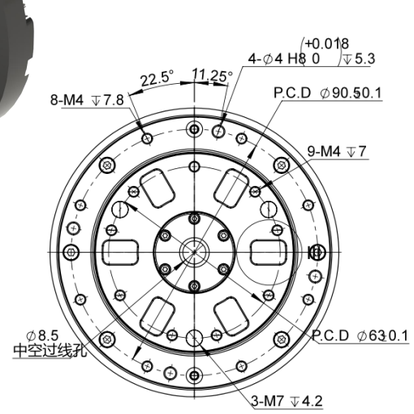
KM-VP 56 036 -规格

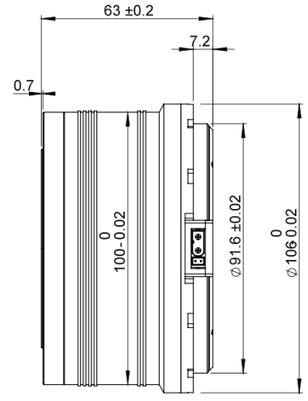
机种名称	类型	框号/外径（mm）	减速比	规格号
KM=科盟	BP	56，88，105，124	36	规格无记载=标准品
	RP			
	VP			
	HP			

特征
Features



106#模组

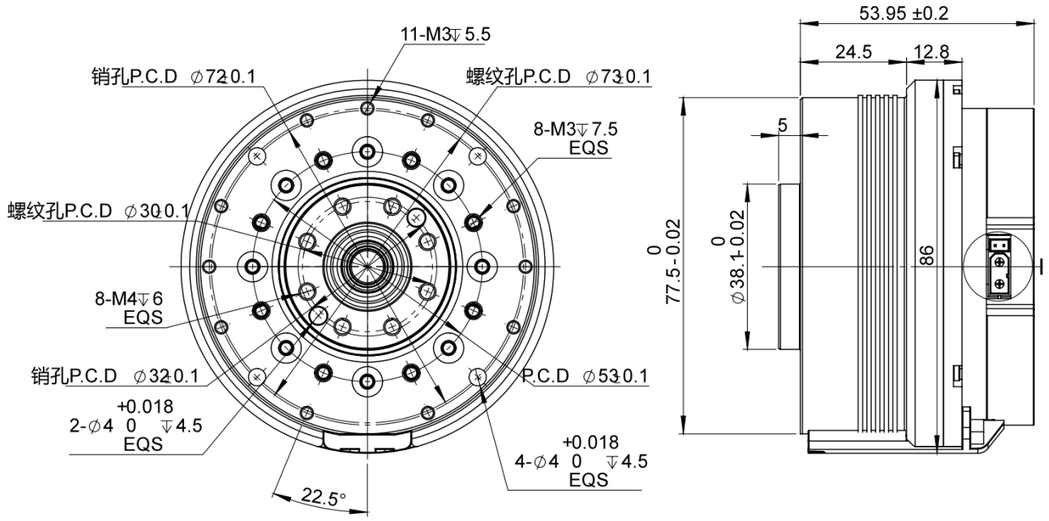






86#模组

规格尺寸
Features



技术资料
Features

名称		中空56#12N.m模组	中空56#25N.m模组	中空86#模组	中空106#模组
型号	单位	KM-VP56036-NDC	KM-HP56036-NDC	KM-HP86016-NDC	KM-HP106022-NDC
减速比	/	36	36	16	22
额定电压	V	48	48	48	48
额定电流	A	2.8	8.3	4.1	11.5
额定输出转速	RPM	77	109	70	130
额定输出转矩	N.m	12	25	20	40
峰值输出转速	RPM	87	117	100	165
峰值输出扭矩	N.m	36	75	80	150
编码器	/	双编码器(21bit/21bit)	双编码器(21bit/21bit)	双编码器(21bit/21bit)	双编码器(21bit/21bit)
模组外径	mm	56	56	86	106
模组长度	mm	60	69	59	63
中空孔	mm	Φ4	Φ4	Φ7.2	Φ8.5
通讯方式	/	CAN	CAN	CAN	CAN