EYOU
意优科技

江苏意优机器人科技有限公司

一体化伺服关节专家

EYOU
动力驱动美好未来

无锡市锡山区先锋中路6号中国电子（无锡）数字芯谷1号楼203
上海市浦东新区张江机器人谷2388号7栋202室

华东　陈经理　17508913141　csl@eyoubot.com
华北　王经理　18611151809　wx@eyoubot.com
华南　彭经理　17620316328　pj@eyoubot.com
西南　黄经理　19822950310　hwn@eyoubot.com
官网：www.eyoubot.com　淘宝：eyoubot.taobao.com

企业简介

江苏意优机器人科技有限公司

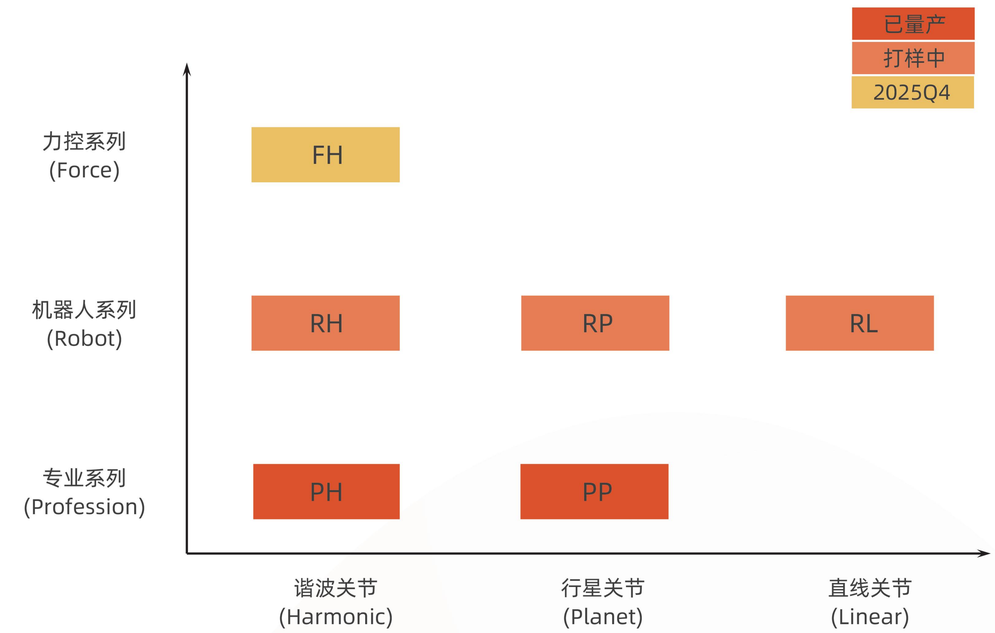
意优科技成立于2018年，公司自研基于FPGA全硬件FOC控制算法，推出的行星、谐波及推杆关节模组，覆盖人形机器人上肢、腰部、下肢的各类动力需求。

2024年公司实现关节模组类产品销售达3万套，其中谐波关节出货量行业领先。公司现有产能8万套(无锡)、在建产能18万套(上海自动化产线)。全力支持中国人形机器人产业进入“量产元年”。

合作伙伴（部分）

智元机器人 | EXROBOTS | DroidUp 卓益得 | 云幕智造 Yunmu Intelligent Manufacturing
X-HUMANOID 国地共建具身智能机器人创新中心 | 人形机器人 Humanoid Robot | 华数机器人 | Kaierda 凯尔达
TCL | 华润微电子 | 科大讯飞 iFLYTEK | 美的 Midea

意优标准产品矩阵与命名规则

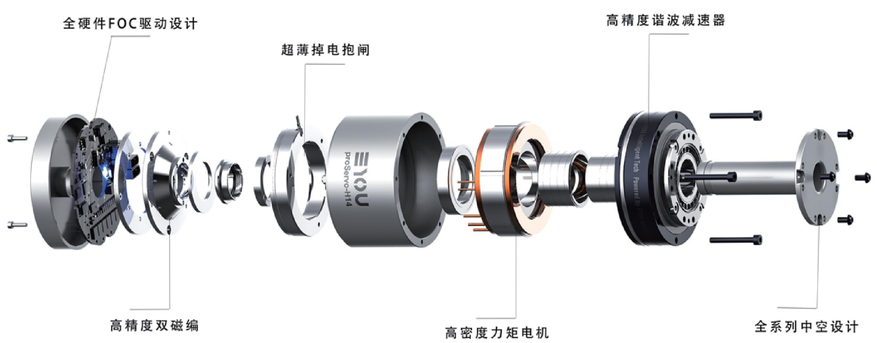


PH - 14 - B/N - 101 - C/E

产品系列	减速器型号或外径尺寸	抱闸配置 B: 含抱闸 N: 无抱闸	减速比	通信协议 C：CANopen E：EtherCAT P：CAN（自定义）

PH谐波一体化关节模组

产品结构



产品特点

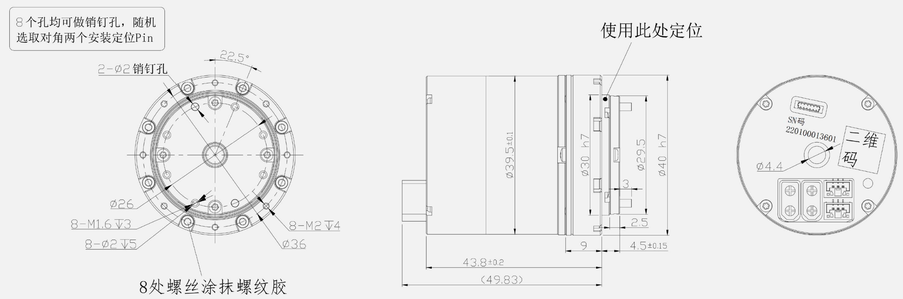
电机类型	内转子力矩电机	编码器形式	双磁编
工作噪音	<60 dB @ 30cm	编码器精度	19bit
工作温度	-20-80℃	掉电抱闸	可选
反向背隙	15 arcsec	通信协议	EtherCAT/CAN

选型参数

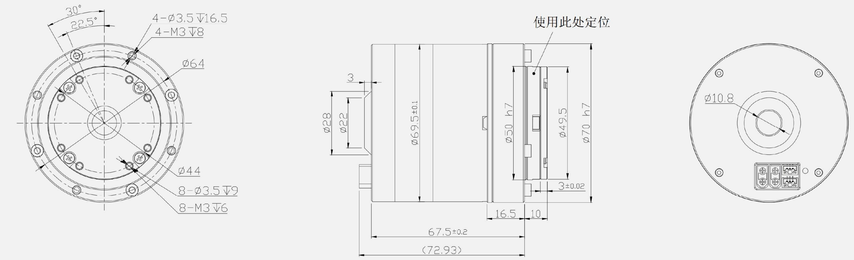
型号	直径	中空内径	重量	工作电压	速比	额定功率	额定转速	额定扭矩	启停峰值扭矩	平均负载最大扭矩	瞬时允许最大扭矩
PH08-51	40mm	4.4mm	N:185g	14V~42V	51	38W	60rpm	1.8Nm	3.3Nm	2.3Nm	6.6Nm
PH08-101					101	35W	30rpm	2.4Nm	4.8Nm	3.3Nm	9Nm
PH11-51	52mm	6mm	B:450g N:420g	24V~48V	51	50W	60rpm	3.5Nm	8.3Nm	5.5Nm	17Nm
PH11-101					101		30rpm	5Nm	11Nm	8.8Nm	25Nm
PH14-51	70mm	10.8mm	B:1080g N:970g	24V~48V	51	80W	60rpm	6.6Nm	23Nm	8.6Nm	43Nm
PH14-101					101		30rpm	9.6Nm	34Nm	13.5Nm	66Nm
PH17-51	80mm	10.8mm	B:1350g N:1250g	24V~48V	51	170W	60rpm	19.8Nm	42Nm	32Nm	86Nm
PH17-101					101		30rpm	30Nm	66Nm	49Nm	134Nm
PH20-81	90mm	13mm	B:1808g N:1606g	24V~48V	81	210W	26rpm	42Nm	91Nm	58Nm	158Nm
PH20-101					101		22rpm	50Nm	102Nm	61Nm	182Nm
PH20-121					121		18rpm	50Nm	108Nm	61Nm	182Nm
PH25-81	110mm	13mm	B:3130g N:2927g	24V~48V	81	270W	26rpm	78Nm	169Nm	107Nm	315Nm
PH25-101					101		22rpm	84Nm	194Nm	133Nm	351Nm
PH25-121					121		18rpm	84Nm	207Nm	133Nm	376Nm

产品详情

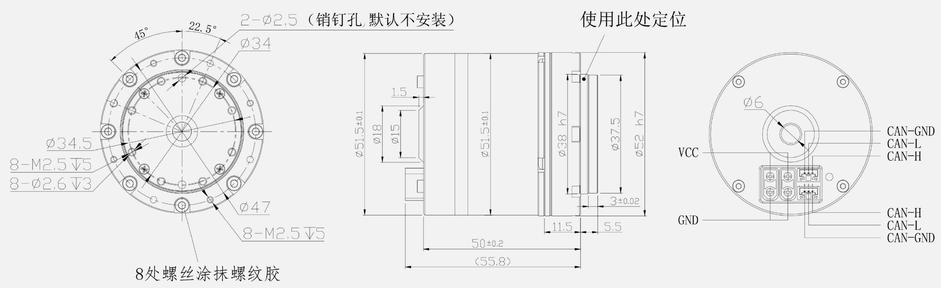
PH08-C



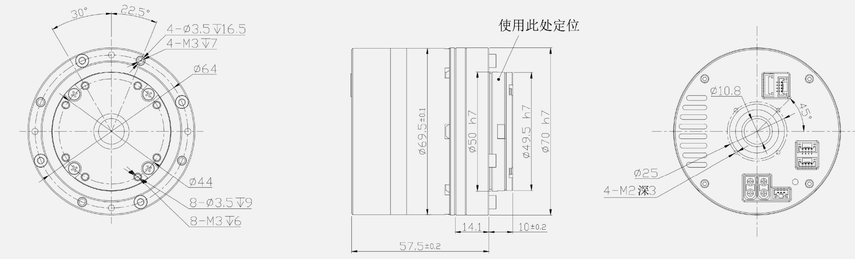
PH14-C



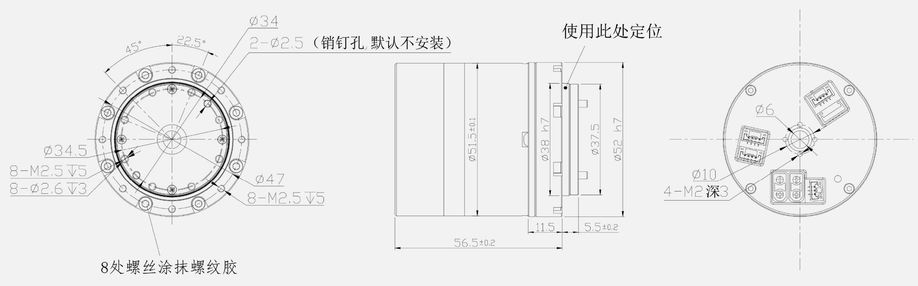
PH11-C



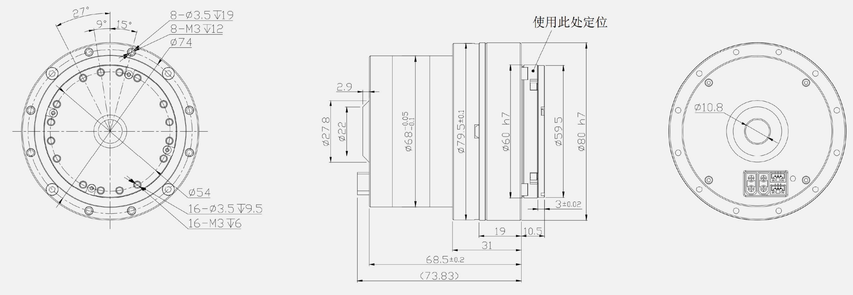
PH14-E



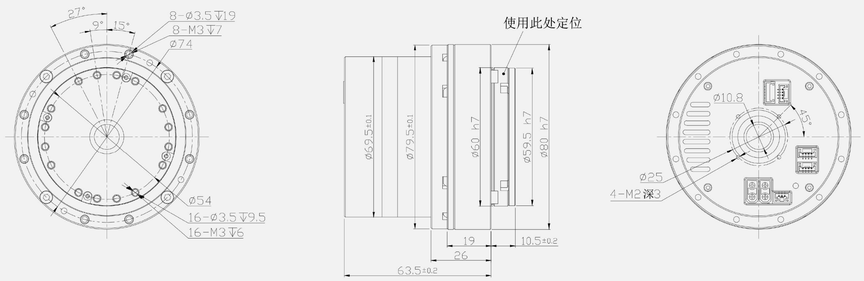
PH11-E



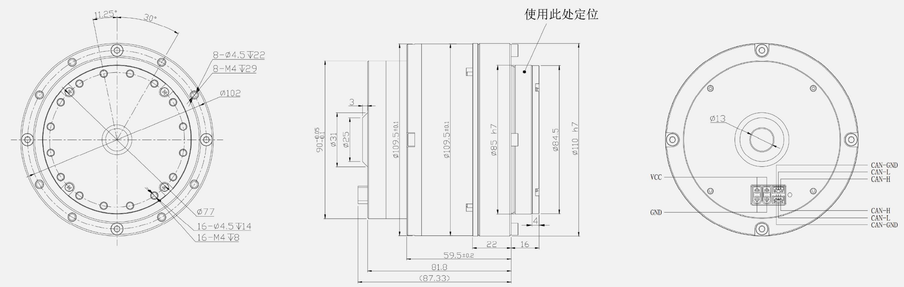
PH17-C



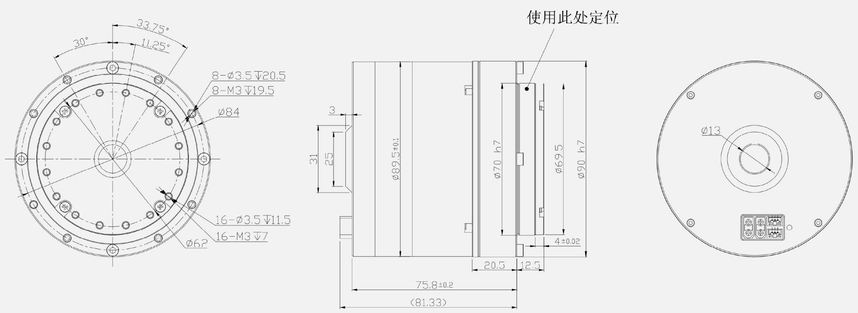
PH17-E



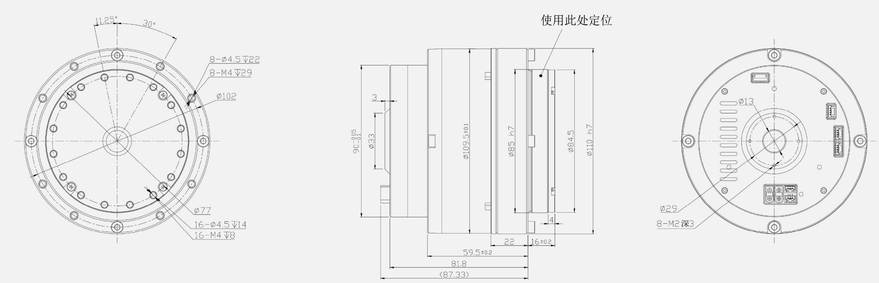
PH25-C



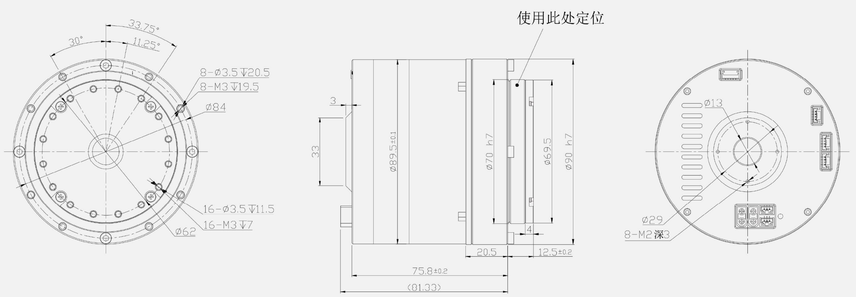
PH20-C



PH25-E

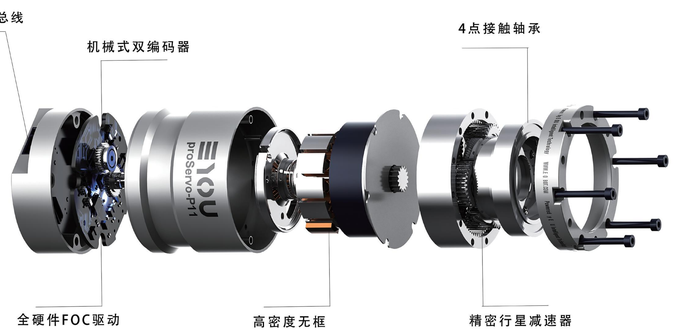


PH20-E



行星一体化关节模组

产品结构



产品特点

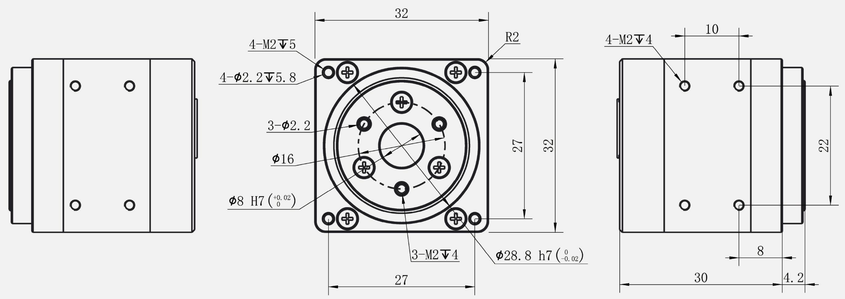
电机类型	无刷力矩电机	编码器形式	双绝对值编码器
工作噪音	<60dB @ 1m	工作电压	24V
工作温度	-20-80℃	防护等级	IP54
反向背隙	12 arcmin	通信协议	CAN

选型参数

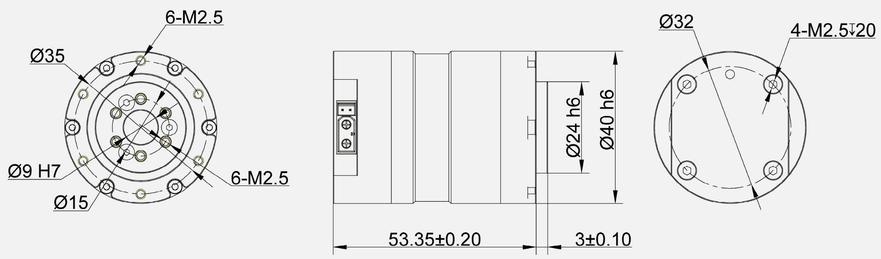
型号	直径	长度	重量	减速比	额定功率	额定转速	额定扭矩	峰值扭矩
PP05	32mm	34.7mm	86g	6	12W	50rpm	0.2Nm	0.48Nm
PP08	40mm	56.4mm	189g	36	12W	50rpm	1.0Nm	2.2Nm
PP08D	40mm	47.7mm	199g	36	12W	50rpm	1.0Nm	2.2Nm
PP11	52mm	67.6mm	390g	36	60W	50rpm	6.6Nm	10Nm
PP11D	52mm	61.2mm	437g	36	60W	50rpm	6.6Nm	10Nm
PP11L	52mm	84.3mm	521g	36	60W	50rpm	10Nm	18Nm

产品详情

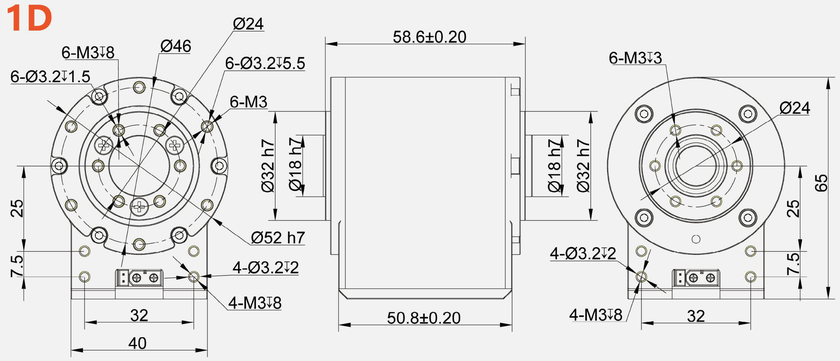
PP05



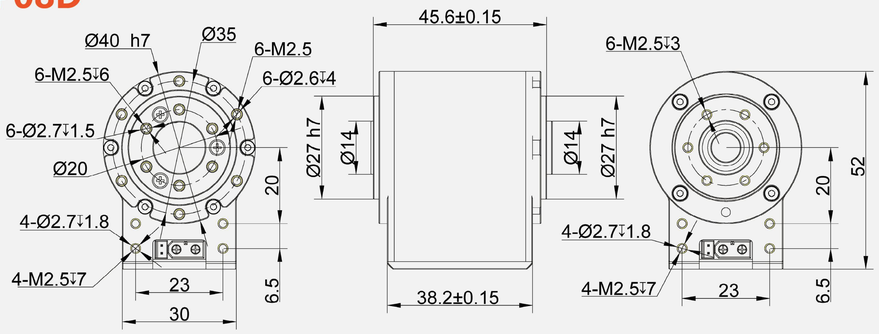
PP08



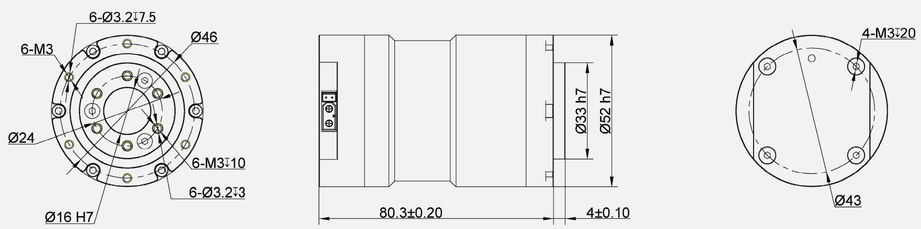
PP11D



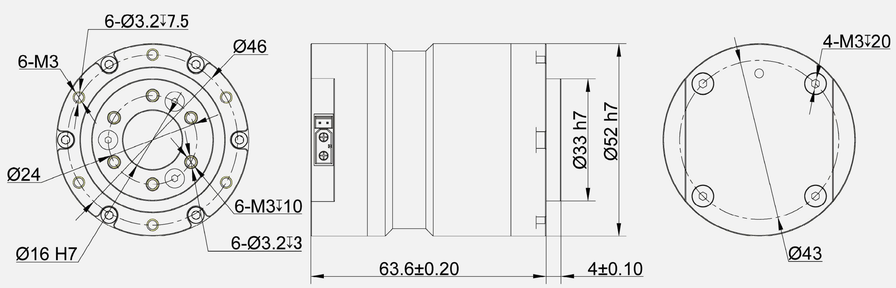
PP08D



PP11L



PP11



RP人形下肢专用行星关节

RP60

RP80

产品特点

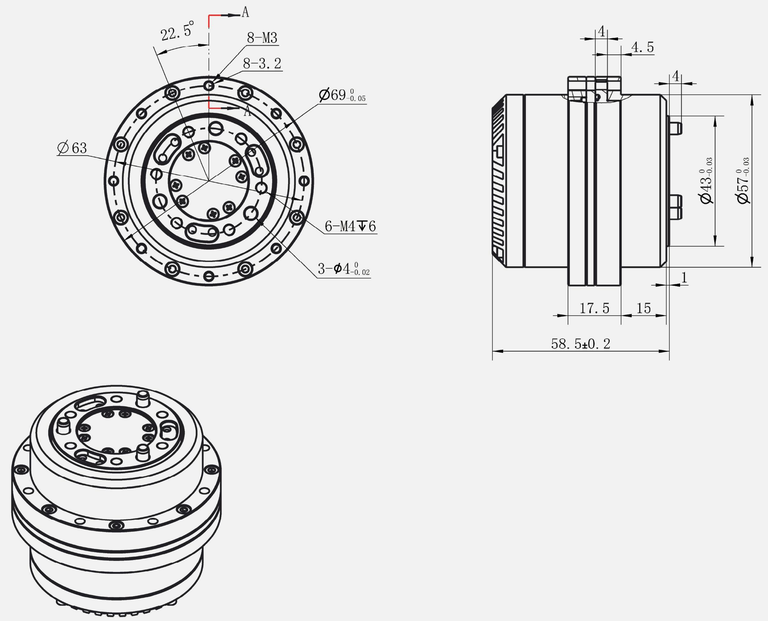
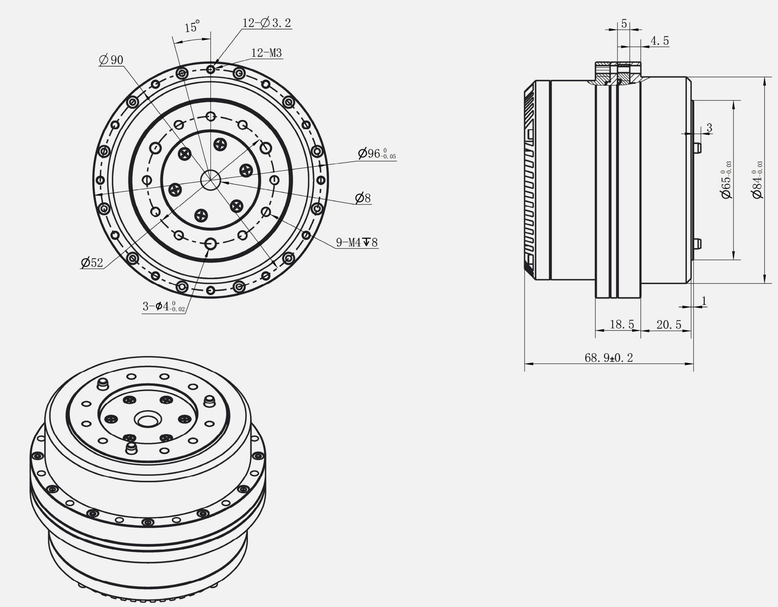
安全防护	过温保护+过流保护	编码器形式	双磁编
工作噪音	<60 dB @ 1m	编码器精度	18bit
工作温度	-20-80℃	掉电抱闸	无
反向背隙	10 arcmin	通信协议	CAN

选型参数

型号	中空内径	直径	高度	重量	减速比	额定转速	额定扭矩	峰值扭矩
RP60-C	N/A	57mm	62.8mm	565g	25	200rpm	15Nm	45Nm
RP80-C	8mm	81mm	72.7mm	1365g	25	160rpm	30Nm	120Nm

产品详情

RP60-C



RP80-C