

RV减速器产品样册

— RV Reducer Catalog —



万鑫精工(湖南)股份有限公司
WANSHSIN SEIKOU (HUNAN) CO., LTD

企业官网: www.wanshsin.com

生产基地: 湖南省长沙市宁乡高新区万鑫精工产业园



官微二维码



官网二维码

本手册印刷时间为2024年8月, 产品参数及配置如有变更, 恕不另行通知。本手册图片仅做示意, 所有版权归本公司所有, 未经允许不得转载。



致力于打造世界一流的智能机电品牌

致力于打造世界一流的智能机电品牌





致力于打造世界一流的智能机电品牌

Committed to building a world-class intelligent electromechanical brand

Contents

目录

企业介绍	01
产品介绍	03
产品简介	03
突破性优势	04
传动原理介绍	05
结构介绍	05
产品特点	07
应用介绍	09
术语定义	11
选型流程	12
安装与使用	16
产品分类	22
WRA系列	22
WF4CF-C系列	29
WF4CF-DA系列	34
WCF系列	39



万鑫精工，2009年创始于广东东莞，2014年总部搬迁至湖南长沙。目前在广东东莞、湖南长沙、株洲有三个生产基地，是**国家专精特新重点“小巨人”企业**，拥有**湖南省企业技术中心、湖南省减速机工程技术研究中心和湖南省工业设计中心三大技术平台**，在湖南总部、日本、深圳设立三大研发中心，以创新引领行业高质量发展。

万鑫精工，是集研发、生产、销售、服务于一体的专业化减速机、减速电机、变频器制造商及智能自动化全套方案提供商，产品覆盖轻工、重工，已广泛应用于新能源、机器人、自动化、智能仓储、物流、食品等行业领域。万鑫精工已逐步成为行业内各大龙头企业的长期合作伙伴。

面积/Area	雇员/Employees	研发基地/R&D Offices	设备/Equipment	认证/Certificates	专利/Patents
120,000m²	700+	日本\深圳\长沙 Japan \ Shenzhen \ Changsha	300+	CE\SGS\ISO9001	120+

企业荣誉 | ENTERPRISE HONOR



- 国家高新技术企业
- 国家工信部“专精特新”重点小巨人企业
- 国家级“绿色工厂”
- 国家知识产权优势企业
- 湖南省企业技术中心
- 湖南省减速机工程技术研究中心
- 湖南省工业设计中心
- 湖南省制造业单项冠军企业
- 湖南省智能制造示范车间

专利认证 | APPROVALS & PATENT



公司已获得授权专利**122**项，其中发明专利**12**项。公司也拥有质量管理体系认证、环境管理体系认证、职业健康安全管理体系认证、知识产权管理体系认证、两化融合管理体系认证资质。并且有20多项专利正在申报中。

RV减速器介绍

RV减速器拥有体积小，抗冲击力强，扭矩大，定位精度高，振动小，减速比大等诸多优点。特别是其克服了一般针摆传动的缺点，且相对谐波传动在长时间运行中运动精度会显著降低这一短板，具有更高的疲劳强度、刚度，使用寿命也更长，而且回差精度稳定，因此RV减速器在高精度机器人传动中正逐渐取代谐波减速器，并在工业机器人、数控机床、医疗检测设备、机械手、变位卫星接收系统等领域获得越来越广泛的应用。

突破性优势



高结构刚性

硬齿面结构；专业齿轮修型；
承载零部件强化，产品整体刚度提升15%



高精度

背隙可稳定控制在1arcmin以内（特殊定制
可以控制在30sec以内）



高效率

效率相对于知名RV厂家同框号产品提升5%



结构紧凑

单级传动替代多级传动，结构紧凑空间利用率更高
支持电机安装法兰、减速器一体化设计，使用感更佳



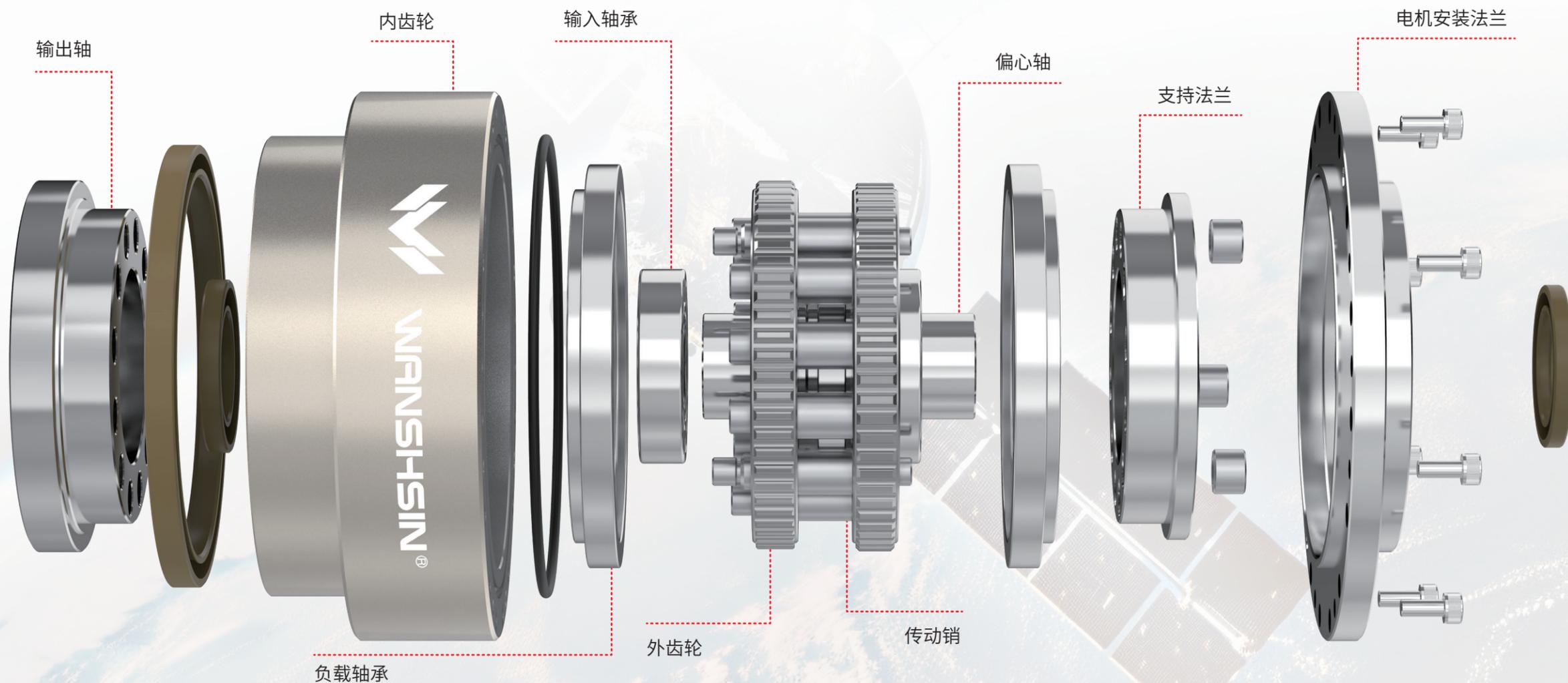
更高耐久性

系统化关键参数设计，确保更高耐久寿命
高硬度齿面工艺，耐磨性更佳



产品种类齐全

接口尺寸覆盖市场上主流国际著名品牌，可接受专业化定制

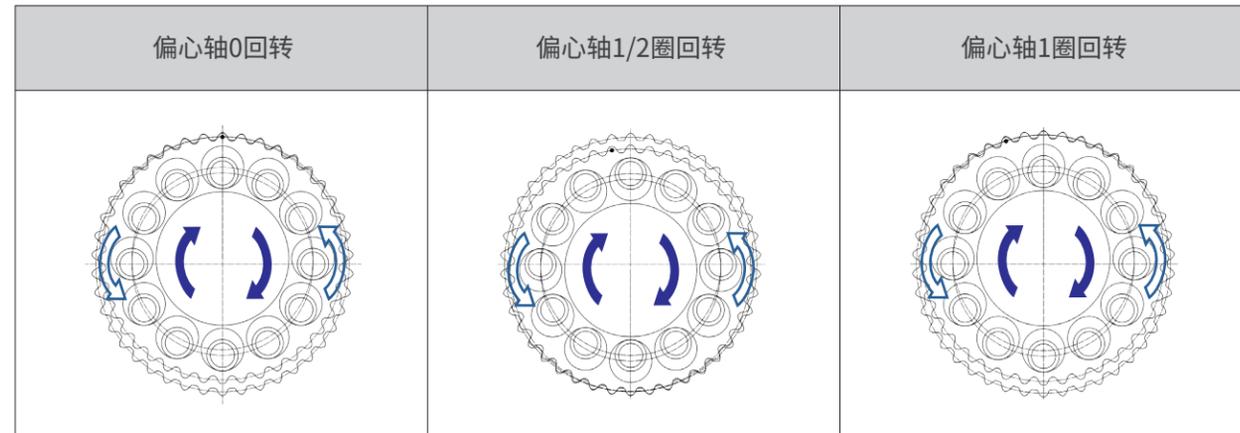


传动原理介绍

减速器传动内齿轮传动中，输入轴的偏心部分回转带动外齿轮做偏心运动，运动中偏心轴带动外齿轮与内齿轮啮合，由于内齿轮与外齿轮存在齿数差（n），从而在固定内齿轮条件下，偏心轴转动一周外齿轮相对于内齿轮滞后n个齿，从而形成差数数比，速比：

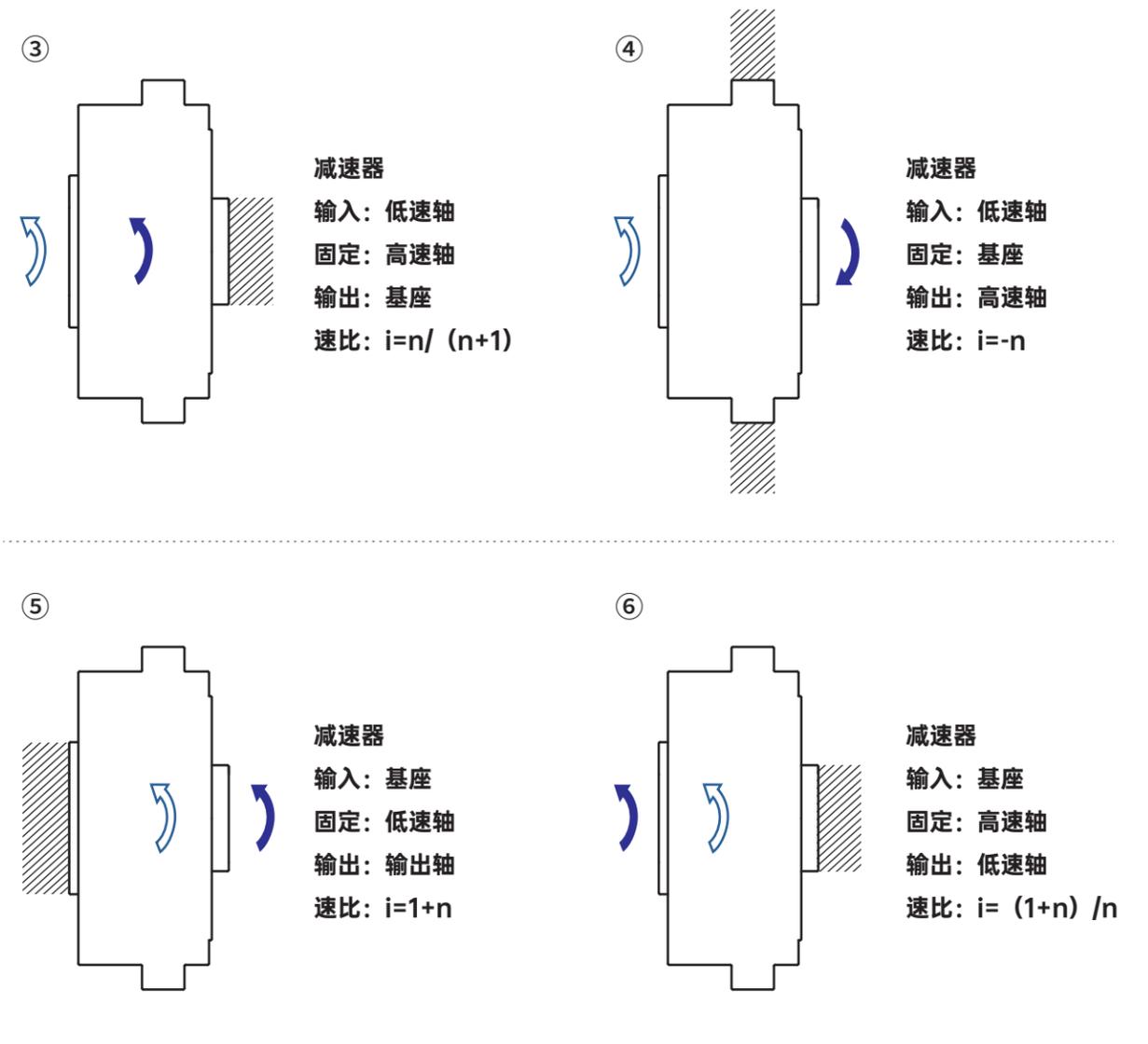
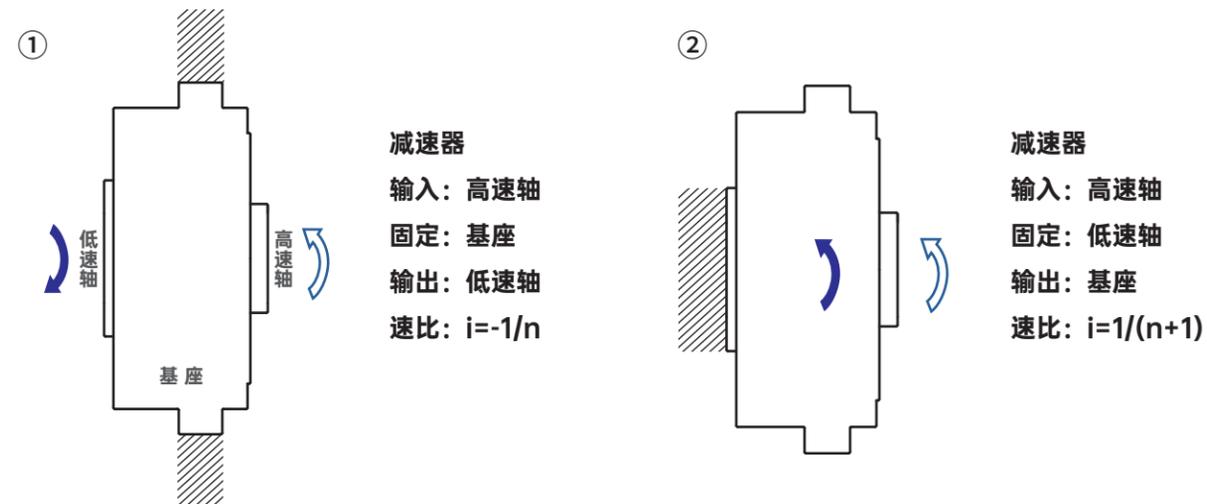
$$i = \frac{z_w}{z_n - z_w}$$

式中： z_w —— 外齿轮齿数
 z_n —— 内齿轮齿数



结构介绍

根据固定、输入及输出位置不同，旋转方向、速比如图所示



RV减速器

产品特点



范例 ◎：优良 ○：良好 —：无



WRA



WF4CF-C



WF4CF-DA



WCF

系列名称	WRA	WF4CF-C	WF4CF-DA	WCF
额定扭矩/N.m	50-7500	207-3713	245-1615	6-300
减速比	31-203	59-119	29-119	31-161
直接输入型	◎	—	—	◎
中空型	—	◎	—	—
结构紧凑	◎	◎	◎	○
旋转精度	◎	◎	◎	○
运行顺畅性	◎	◎	◎	◎
高刚性	◎	◎	◎	◎
自密封	◎	○	○	○
输出方式可切换	○	○	○	○
定制	◎	◎	◎	◎



应用领域

RV减速器主要应用于高传动精度、高速比要求
以及空间要求高等应用领域

其中包括：

机床和制造系统；木材加工机械；印刷机和造纸机；

食品和包装机械；机器人技术、自动化技术

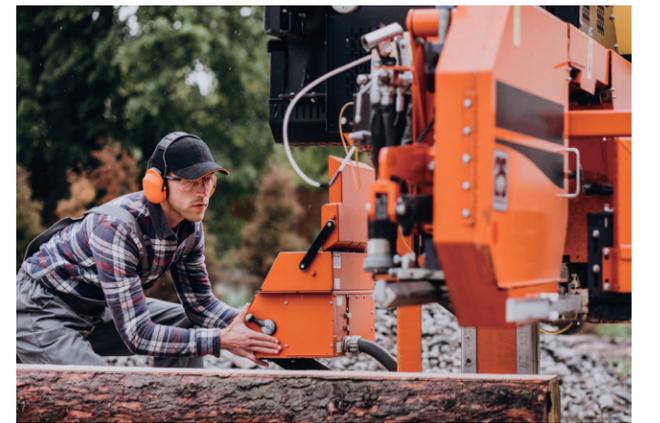
机器人技术



机床和制造系统



印刷机和造纸机



木工机械

产品选型案例说明

步骤 1. 设定进行选定所需的项目

设定项目	设定值
减速机安装方向	安装垂直轴
研究设备的质量	
W_A —圆盘重量 (kg)	180
W_B —圆盘重量 (kg)	20×4 个
所探讨设备的形状	
D_1 —圆盘 (mm)	1200
a —工件 (mm)	100
b —工件 (mm)	300
D_2 —圆盘 (mm)	1000
运行条件	
θ —旋转角度 (°)	180
$[t_1+t_2+t_3]$ —旋转时间 (s)	2.5
$[t_4]$ —一次循环时间 (s)	20
Q_1 —1日的设备运行时间 (h/日)	12
Q_2 —1年的设备运行天数 (日/年)	365

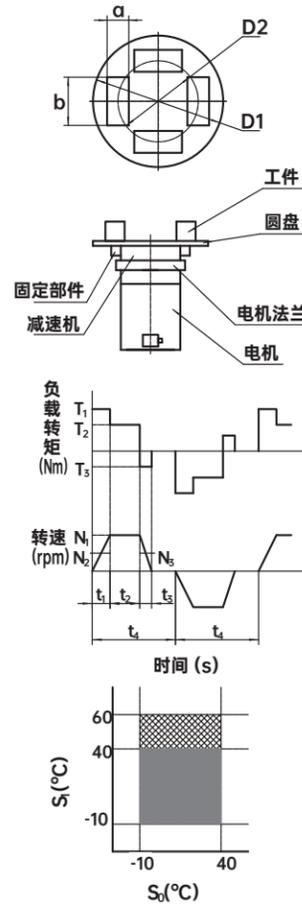
当运转角度为小范围 (10°以下) 时, 由于润滑不良及内部部件负载集中, 有可能导致减速机的额定寿命缩短。

步骤2. 使用环境的确认

确认项目	标准值
S_0 —环境温度 (°C)	-10~40
S_1 —减速机表面温度 (°C)	60以下

步骤3. 研究减速机的负载

设定项目	计算公式	举例
计算惯性力矩		
I_R 载荷惯性力矩 (kgm ²)	$I_{R1} = \frac{W_A \times \left(\frac{D_1}{2 \times 1000}\right)^2}{2}$ $I_{R2} = \left[\frac{W_B}{12} \left\{ \left(\frac{a}{1000}\right)^2 + \left(\frac{b}{1000}\right)^2 \right\} + W_B \times \left(\frac{D_2}{2 \times 1000}\right)^2 \right] \times n$ $I_R = I_{R1} + I_{R2}$	$I_{R1} = \frac{180 \times \left(\frac{1200}{2 \times 1000}\right)^2}{2} = 32.4 (\text{kgm}^2)$ $I_{R2} = \left[\frac{20}{12} \left\{ \left(\frac{100}{1000}\right)^2 + \left(\frac{300}{1000}\right)^2 \right\} + 20 \times \left(\frac{1000}{2 \times 1000}\right)^2 \right] \times 4$ $= 20.7 (\text{kgm}^2)$ $I_R = 32.4 + 20.7 = 53.1 (\text{kgm}^2)$
进行稳定时转矩的研究		
T_R 稳定时转矩 (Nm)	$T_R = (W_A + W_B) \times 9.8 \times \frac{D_m}{2 \times 1000} \times \mu$	$T_R = (180 + 20 \times 4) \times 9.8 \times \frac{328}{2 \times 1000} \times 0.015$ $= 6.3 (\text{Nm})$



步骤1. 设定进行选定所需的项目

设定项目	设定值
减速机安装方向	安装垂直轴
研究设备的质量	
W_C —搭载工件重量 (kg)	490
所探讨设备的形状	
a —a尺寸 (mm)	500
b —b尺寸 (mm)	500
R —R尺寸 (mm)	320
运行条件	
θ —旋转角度 (°)	90
$[t_1+t_2+t_3]$ —旋转时间 (s)	1.5
$[t_4]$ —一次循环时间 (s)	20
Q_1 —1日的设备运行时间 (h/日)	24
Q_2 —1年的设备运行天数 (日/年)	365

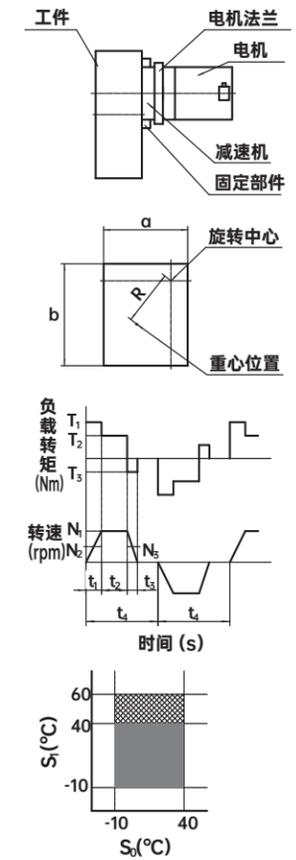
当运转角度为小范围 (10°以下) 时, 由于润滑不良及内部部件负载集中, 有可能导致减速机的额定寿命缩短。

步骤2. 使用环境的确认

确认项目	标准值
S_0 —环境温度 (°C)	-10~40
S_1 —减速机表面温度 (°C)	60以下

步骤3.1 研究减速机的负载

设定项目	计算公式	举例
计算惯性力矩		
I_R 载荷惯性力矩 (kgm ²)	$I_R = \frac{W_C}{12} \left\{ \left(\frac{a}{1000}\right)^2 + \left(\frac{b}{1000}\right)^2 \right\} + W_C \times \left(\frac{R}{2 \times 1000}\right)^2$	$I_R = \frac{490}{12} \times \left\{ \left(\frac{500}{1000}\right)^2 + \left(\frac{500}{1000}\right)^2 \right\} + 490 \times \left(\frac{320}{1000}\right)^2$ $= 70.6 (\text{kgm}^2)$
进行稳定时转矩的研究		
T_R 稳定时转矩 (Nm)	$T_R = W_C \times 9.8 \times \frac{R}{1000}$	$T_R = 490 \times 9.8 \times \frac{320}{1000} = 1537 (\text{Nm})$



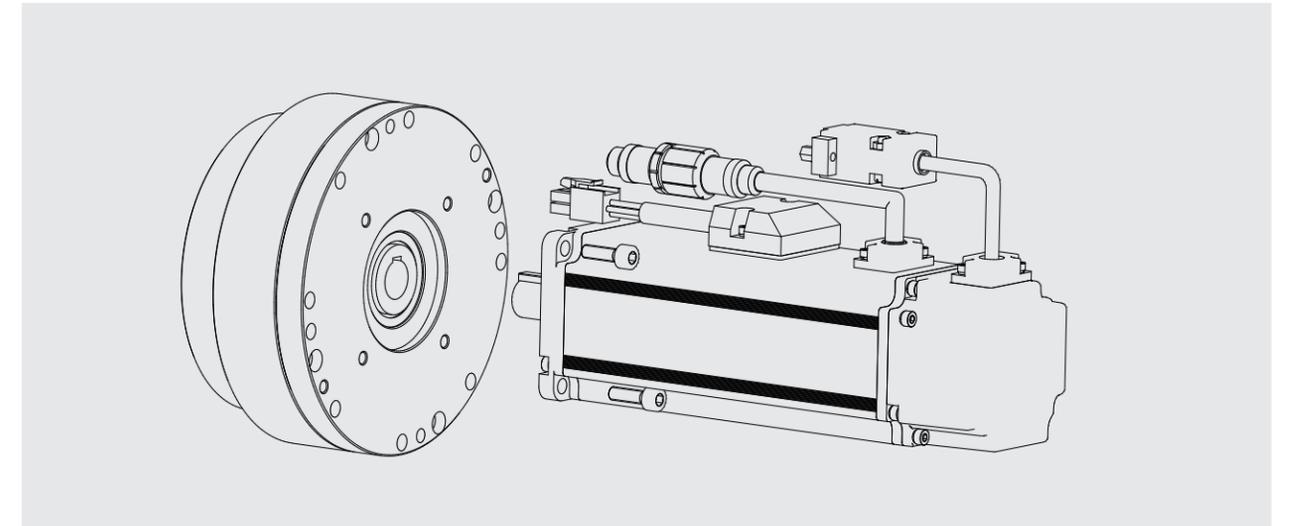
步骤3.2设定进行选定所需的项目

设定项目	计算公式	选定例（水平方向旋转移动时）
设定加减速时间、定速时间、各输出转速		
t_1 ——加速时间 t_2 ——稳定运行时间 t_3 ——减速时间 N_2 ——稳定时转速	确定了运行模式后不需要进行研究。 未确定运行模式时,通过以下公式研究运行模式参考。 1.将 t_1 和 t_3 作为相同的时间进行计算 2.减速机输出转速(N_2)不明时以 $N_2=15rpm$ 进行选定 3. t_1 、 t_3 在0以下时应提高输出转速或延长旋转时间 $t_2 = \text{旋转时间} [t_1 + t_2 + t_3] - (t_1 + t_3)$ $t_1 = t_3 = \text{旋转时间} [t_1 + t_2 + t_3] - \frac{\theta}{\left(\frac{N_2 \times 360}{60}\right)}$	在本次设备研究中,由于减速机输出转速不明,所以以 $N_2=15rpm$ 进行研究。 $t_1 = t_3 = 2.5 - \frac{180}{\left(\frac{15}{60} \times 360\right)} = 0.5(s)$ $t_2 = 2.5 - (0.5 + 0.5) = 1.5(s)$ $t_1 = t_3 = 0.5(s)$ $t_2 = 1.5(s)$ $N_2 = 15(rpm)$
N_1 ——启动时平均转速	$N_1 = \frac{N_2}{2}$	$N_1 = \frac{15}{2} = 7.5(rpm)$
N_3 ——停止时平均转速	$N_3 = \frac{N_2}{2}$	$N_3 = \frac{15}{2} = 7.5(rpm)$
计算加减速时的惯性转矩		
T_A ——加速时的惯性转矩 (Nm)	$T_A = \left\{ \frac{I_R \times (N_2 - 0)}{t_1} \right\} \times \frac{2\pi}{60}$	$T_A = \left\{ \frac{53.1 \times (15 - 0)}{0.5} \right\} \times \frac{2\pi}{60} = 166.8(Nm)$
T_D ——加速时的惯性转矩 (Nm)	$T_D = \left\{ \frac{I_R \times (0 - N_2)}{t_3} \right\} \times \frac{2\pi}{60}$	$T_D = \left\{ \frac{53.1 \times (0 - 15)}{0.5} \right\} \times \frac{2\pi}{60} = -166.8(Nm)$
计算加减速时的负载转矩		
T_1 ——启动时的最大转矩 (Nm)	$T_1 = T_A + T_R $ T_R : 稳定时转矩 水平方向旋转移动时 参考以水平方向旋转移动的方式使用时的步骤 垂直方向旋转移动时 参考以垂直方向旋转移动的方式使用时的步骤	$T_1 = 166.8 + 6.3 = 173.1(Nm)$
T_2 ——稳定时的最大转矩 (Nm)	$T_2 = T_R $	$T_2 = 6.3(Nm)$
T_3 ——停止时的最大转矩 (Nm)	$T_3 = T_D + T_R $ T_R : 稳定时转矩 水平方向旋转移动时 参考以水平方向旋转移动的方式使用时的步骤 垂直方向旋转移动时 参考以垂直方向旋转移动的方式使用时的步骤	$T_3 = -166.8 + 6.3 = 160.5(Nm)$
计算平均转速		
N_m ——平均转速 (rpm)	$N_m = \frac{t_1 \times N_1 + t_2 \times N_2 + t_3 \times N_3}{t_1 + t_2 + t_3}$	$N_m = \frac{0.5 \times 7.5 + 1.5 \times 15 + 0.5 \times 7.5}{0.5 + 1.5 + 0.5} = 12(rpm)$
计算平均负载转矩		
T_m ——平均负载转矩 (Nm)	$T_m = \sqrt[10]{\frac{t_1 \times N_1 \times T_1^{10} + t_2 \times N_2 \times T_2^{10} + t_3 \times N_3 \times T_3^{10}}{t_1 \times N_1 + t_2 \times N_2 + t_3 \times N_3}}$	$T_m = \sqrt[10]{\frac{0.5 \times 7.5 \times 173^{10} + 1.5 \times 15 \times 6.7^{10} + 1.5 \times 7.5 \times 159.5^{10}}{0.5 \times 7.5 + 1.5 \times 15 + 0.5 \times 7.5}} = 110.0(Nm)$

RV减速器的安装与使用

RV减速机的电机安装法兰部的尺寸因伺服马达而异,会造成安装位尺寸差异,因此请务必安装订购时所指定的伺服马达。

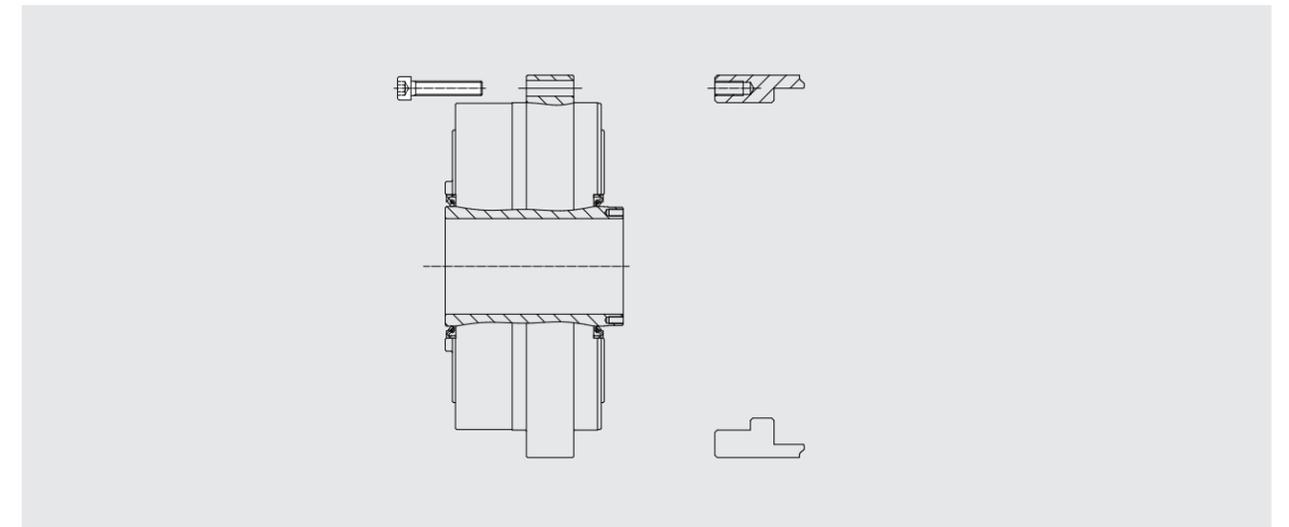
1.WRA系列减速机安装



使用WRA系列减速机时,伺服电机可以直接与减速机直连,然后通过螺栓(建议采用12.9级)进行定扭固定。

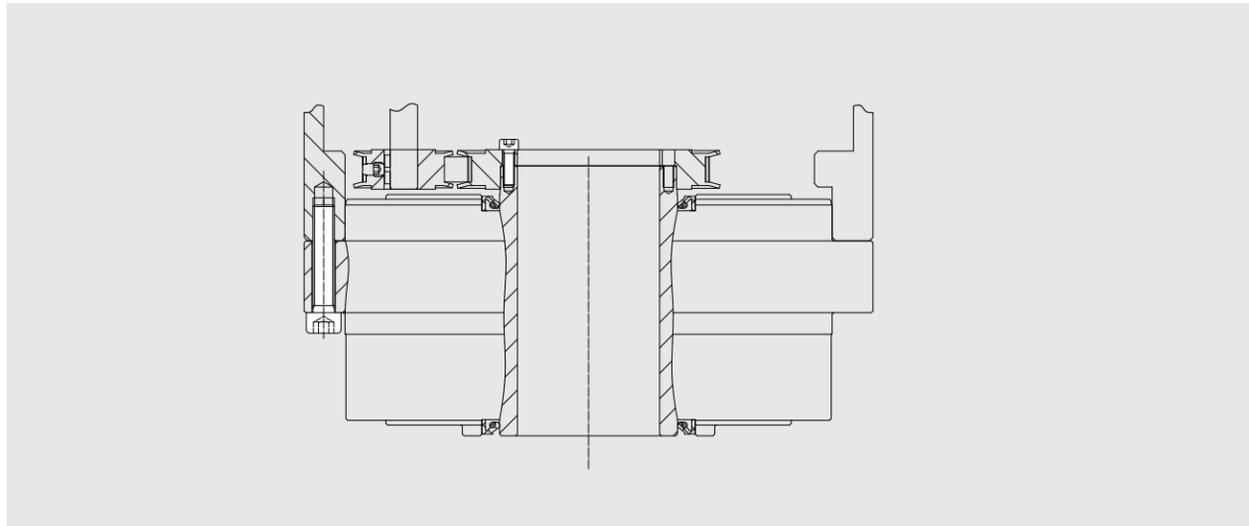
2.WF4CF-C系列减速机安装

① RV减速机与装置外壳的组装



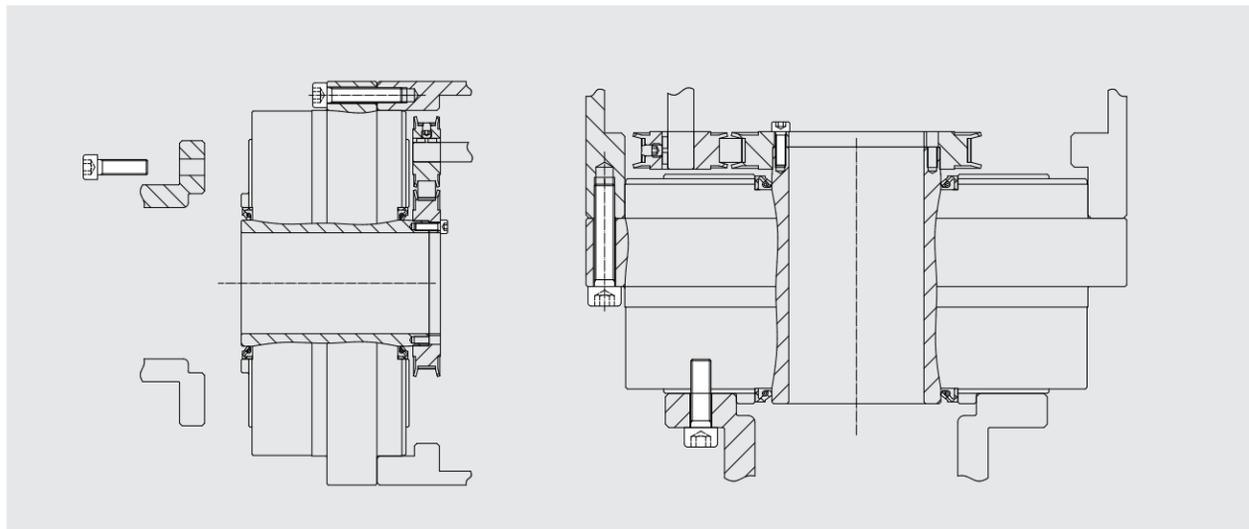
使用WF4CF-C系列减速机时,首先需要把RV减速机安装在客户的装置外壳上面,并通过螺栓(建议采用12.9级)定扭固定。

② RV减速机与电机的组装



使用螺栓将带轮及其它输入组件全部组装在RV减速机的高速轴端，并确保安装稳固可靠。

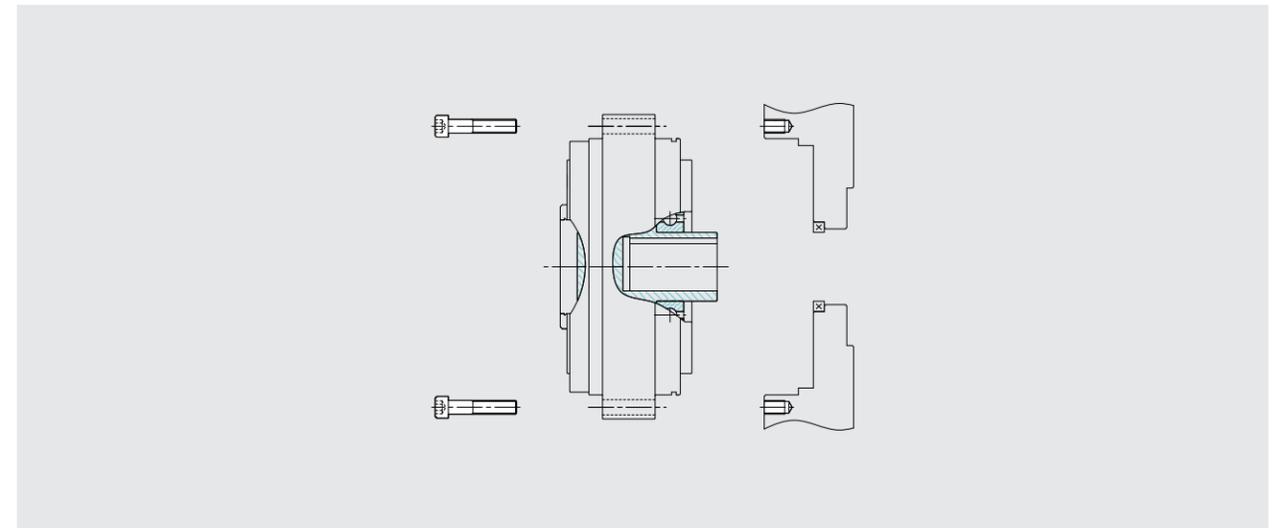
③ RV减速机与输出法兰的组装



在RV减速机的输出端安装一个输出法兰，并通过螺栓（建议采用12.9级）定扭锁紧输出端。

3.WF4CF-DA系列减速器安装

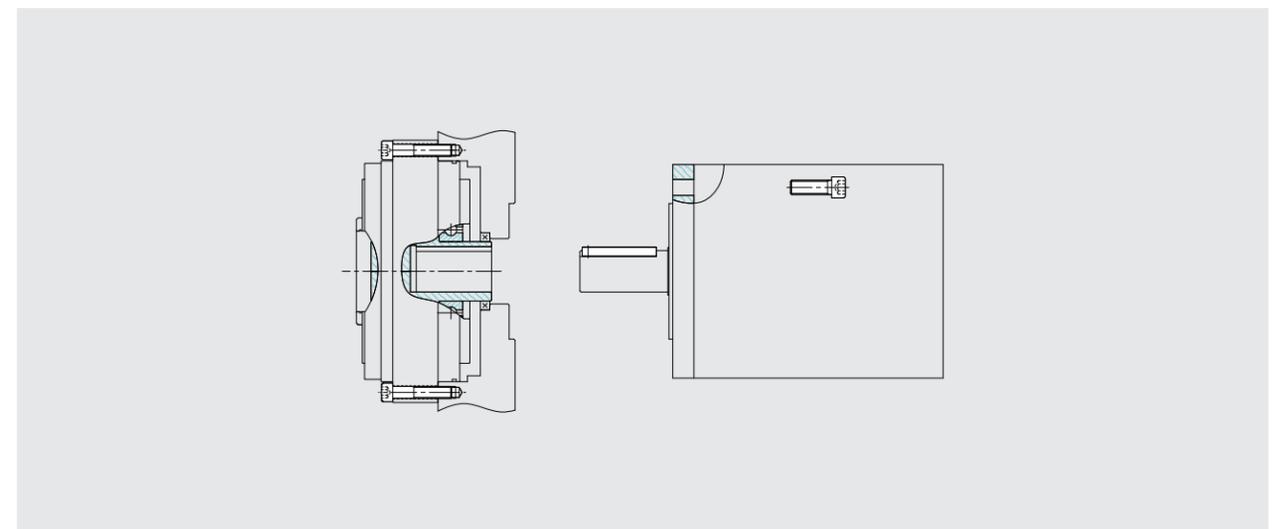
①RV减速机与电机法兰的组装



使用WF4CF-DA系列减速机时，首先把RV减速机与电机法兰组装，通过螺栓（建议采用12.9级）定扭固定。

② RV减速机与电机的组装

将伺服电机的电机轴插入RV减速器的输入端，并将伺服电机通过螺栓（建议采用12.9级）定扭固定在电机法兰上面。



9. 润滑要求

- ① 出厂时已按照规定用量填充润滑脂，因此到货后可以直接安装使用；
- ② RV减速机安装设计时请注意输出端的两个注油孔（045及以上框号），确保安装好后便于加注润滑脂和排除润滑脂，并需注意输出端面的密封性；
- ③ RV减速机在正常运行时，因润滑脂的老化程度，其标准更换时间为RV减速机工作20000H；但是若在40°C以上环境温度下使用，请根据润滑脂的老化程度和被污染程度，缩短润滑脂的更换时间；

10. 日常检查及故障诊断和故障处理

检查项目	故障	故障原因	处理方法
噪音	异响或声音急剧变化	减速机损坏	更换减速机
		装配异常	对装配过程进行排查
振动	振动增大或振动急剧变化	减速机损坏	更换减速机
		装配异常	对装配过程进行排查
表面温度	表面温度急剧升高	润滑异常	添加或更换润滑脂
		负载或转速超过额定要求	降低转矩/转速至额定范围内
紧固螺栓	螺栓松动	螺栓紧固力矩不足	按要求力矩紧固螺栓
漏油	结合面处漏油	结合面处有异物	清理异物后重新组装
		密封件不良或损坏	更换密封件
精度	齿隙变大	齿轮磨损	系统补偿或更换减速机

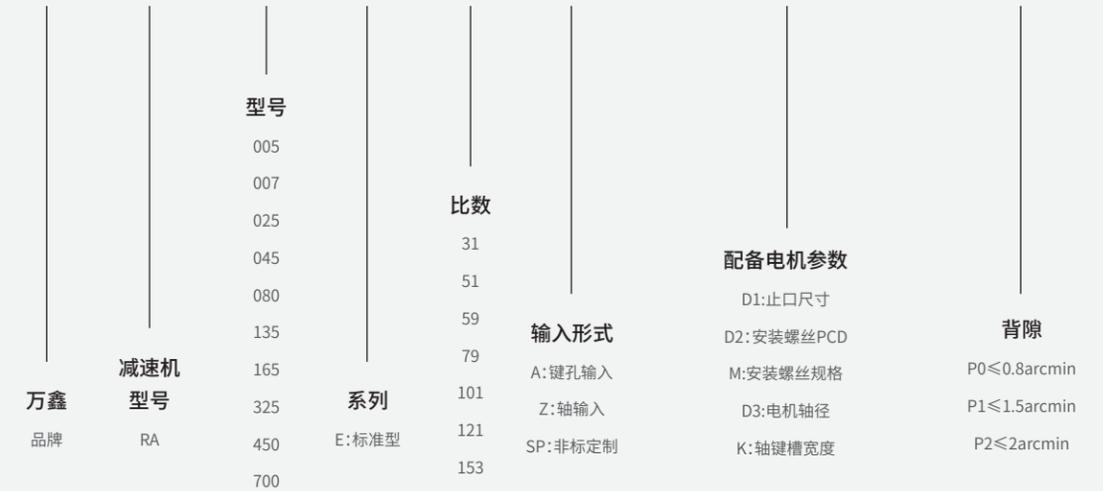
WRA 系列



订货须知：

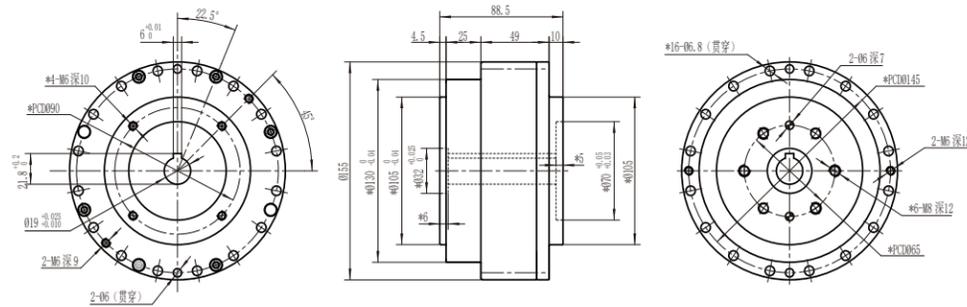
- ◎ 机种、型号、扭矩
- ◎ 减速比或出力轴转速
- ◎ 工况及连接方式
- ◎ 数量及安装的机械名称
- ◎ 入力方式和入力转速
- ◎ 马达厂牌型号或法兰及马达轴尺寸

W - RA - 025 - E - 059 - A / (D1 - D2M - D3K) - P0



WRA-025E-XX外形图

适配电机孔径	φ19-φ22
适配电机功率	0.75-1.8KW

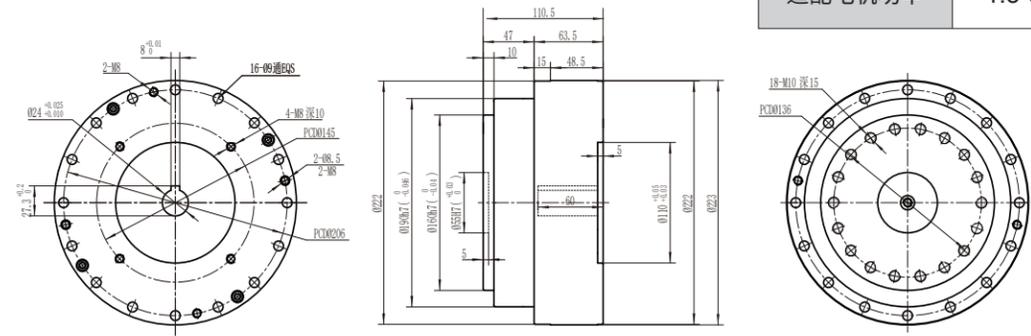


型号	比数 i	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
		N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
025E	59	245	1750	P0-P2	1.5	8000	49	3000	515	1764	1102.5	3920
	79											
	81											
	121											
	141											
	153											

*背隙P0-P2分别对应—P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WRA-080E-XX外形图

适配电机孔径	φ22-φ35
适配电机功率	1.3-5.0KW

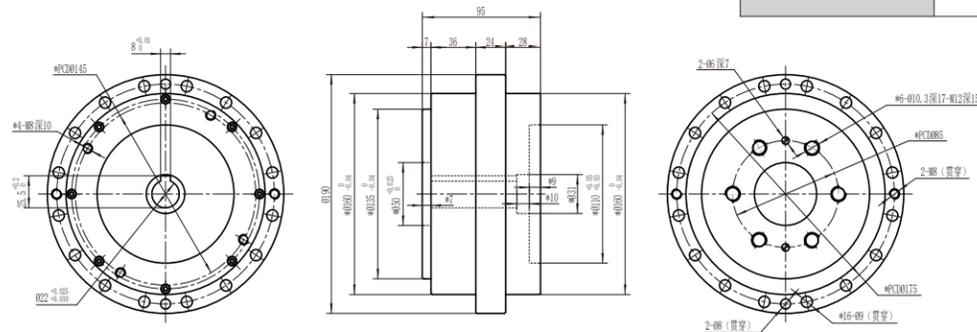


型号	比数 i	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
		N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
080E	59	835	1750	P0-P2	1.5	8000	196	3000	2505	4312	3757.5	7840
	81											
	105											
	121											
	153											

*背隙P0-P2分别对应—P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WRA-045E-XX外形图

适配电机孔径	φ22-φ28
适配电机功率	1.0-5.0KW

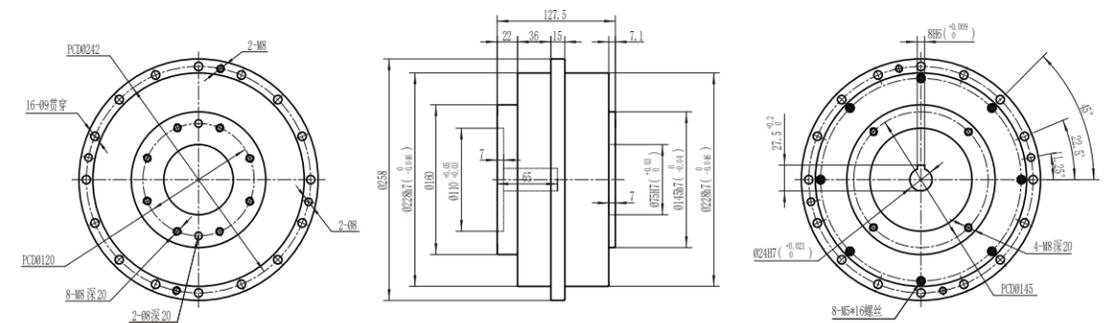


型号	比数 i	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
		N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
045E	57	460	1750	P0-P2	1.5	8000	108	3000	1158	3332	2070	5194
	79											
	81											
	105											
	121											
	153											

*背隙P0-P2分别对应—P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WRA-135E-XX外形图

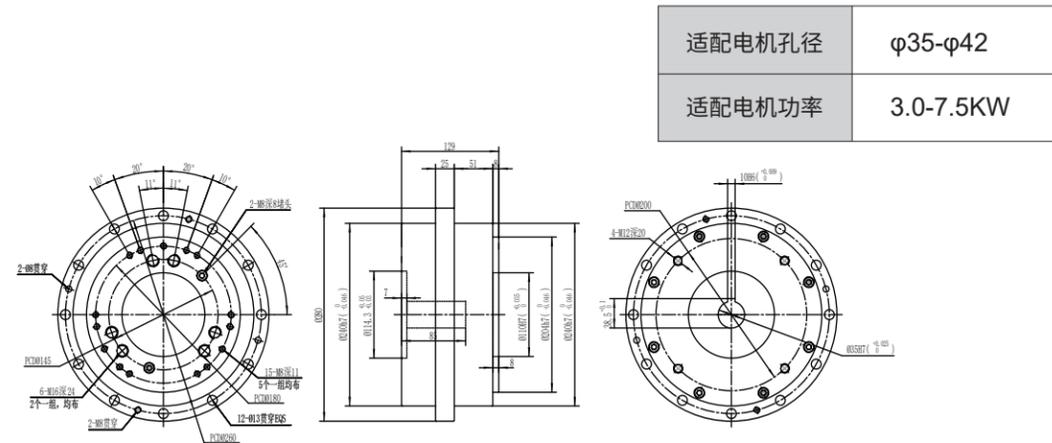
适配电机孔径	φ22-φ35
适配电机功率	1.8-5.0KW



型号	比数 i	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
		N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
135E	41	1400	1750	P0-P2	1.5	8000	196	3000	2083	4312	6300	7840
	59											
	79											
	81											
	121											

*背隙P0-P2分别对应—P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WRA-165E-XX外形图

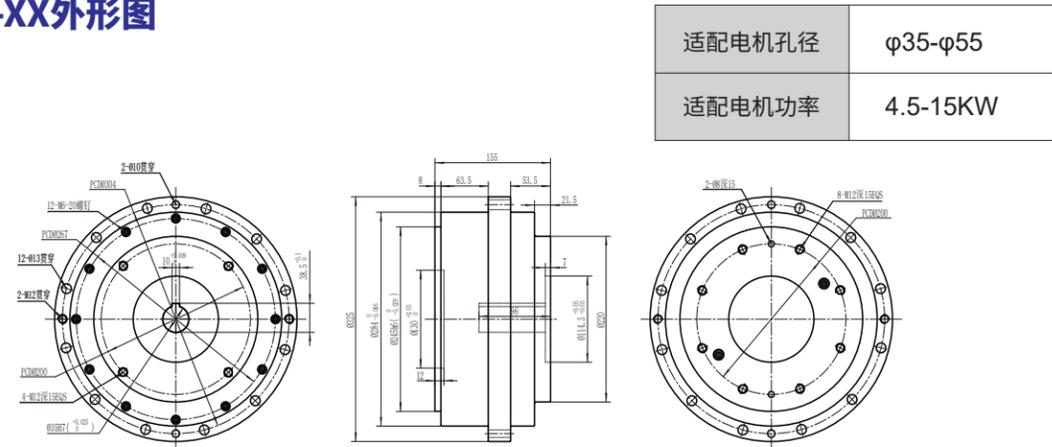


适配电机孔径	φ35-φ42
适配电机功率	3.0-7.5KW

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
165E	59	1615	1750	P0-P2	1.5	8000	392	3000	4043	7840	7267.5	14700
	79											
	81											
	101											
	121											
	129											
	145											
171												

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WRA-325E-XX外形图

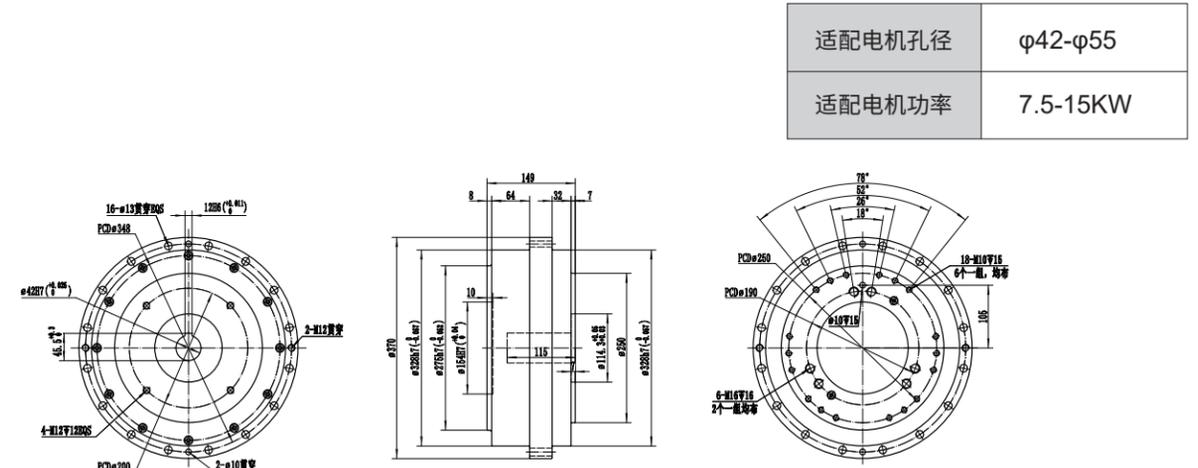


适配电机孔径	φ35-φ55
适配电机功率	4.5-15KW

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
325E	79	3595	1750	P0-P2	1.5	8000	980	3000	7963	14112	16177.5	19600
	81											
	141											
	171											
	185											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WRA-450E-XX外形图

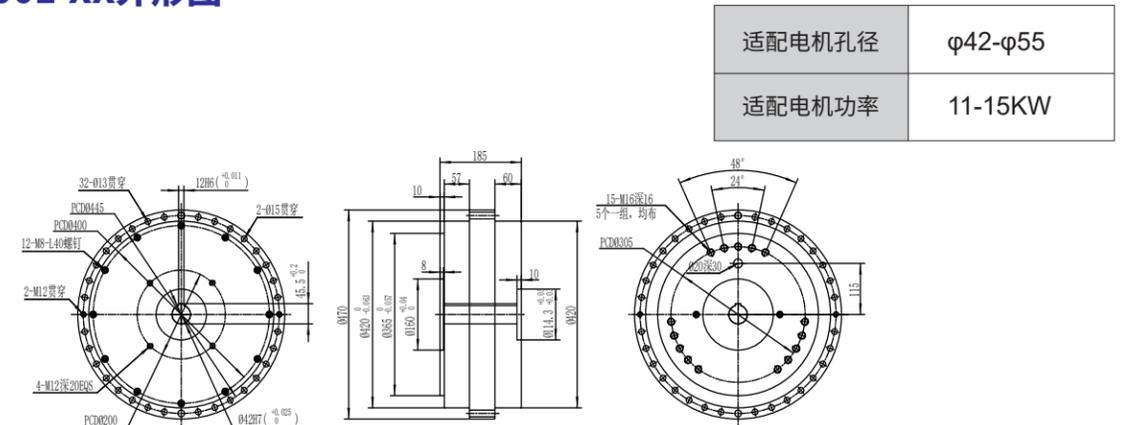


适配电机孔径	φ42-φ55
适配电机功率	7.5-15KW

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
450E	59	5100	1750	P0-P2	1.5	8000	1176	3000	11025	17640	22950	24500
	81											
	101											
	129											
	171											
	191											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WRA-700E-XX外形图



适配电机孔径	φ42-φ55
适配电机功率	11-15KW

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
700E	105	7500	1750	P0-P2	1.5	8000	1176	3000	22500	17640	33750	24500
	119											
	159											
	183											
	203											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

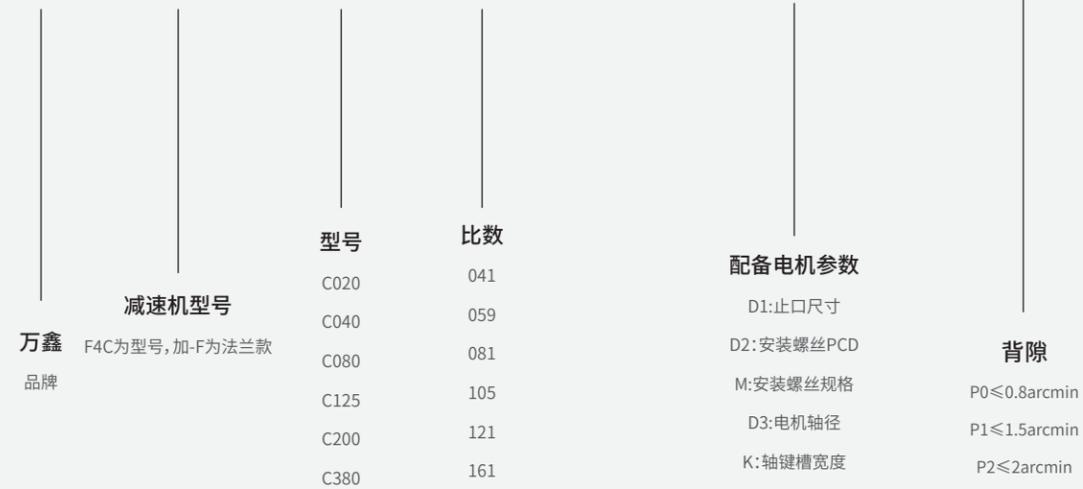
WF4CF-C 系列



订货须知:

- ◎ 机种、型号、扭矩
- ◎ 减速比或出力轴转速
- ◎ 工况及连接方式
- ◎ 数量及安装的机械名称
- ◎ 入力方式和入力转速
- ◎ 马达厂牌型号或法兰及马达轴尺寸

W - F4CF - C020 - 059 - / (D1 - D2M - D3K) - P0

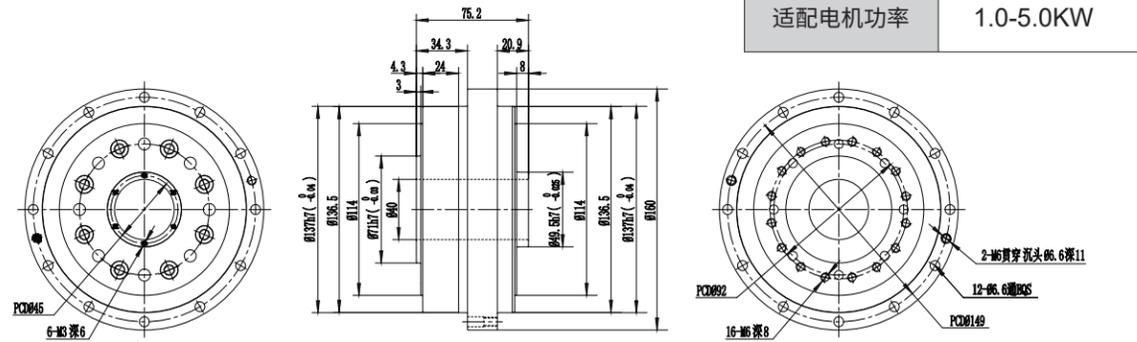


WF4CF-C系列 参数表

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
C020	59	207	1750	P0-P2	1.5	8000	49	3000	515	1764	1102.5	3920
	89											
	119											
C040	59	396	1750	P0-P2	1.5	8000	108	3000	1158	3332	2070	5194
	89											
	119											
C080	59	754	1750	P0-P2	1.5	8000	196	3000	2505	4312	3757.5	7840
	89											
	119											
C125	59	1275	1750	P0-P2	1.5	8000	196	3000	2083	4312	6300	7840
	89											
	119											
C200	59	2055	1750	P0-P2	1.5	8000	200	3000	4110	14112	9247.5	14700
	89											
	119											
C380	59	3713	1750	P0-P2	1.5	8000	980	3000	7963	17640	16177.5	19600
	89											
	119											

*背隙P0-P2分别对应——P0 ≤ 0.8arcmin, P1 ≤ 1.5arcmin, P2 ≤ 2arcmin

WF4CF-C020-XX外形图

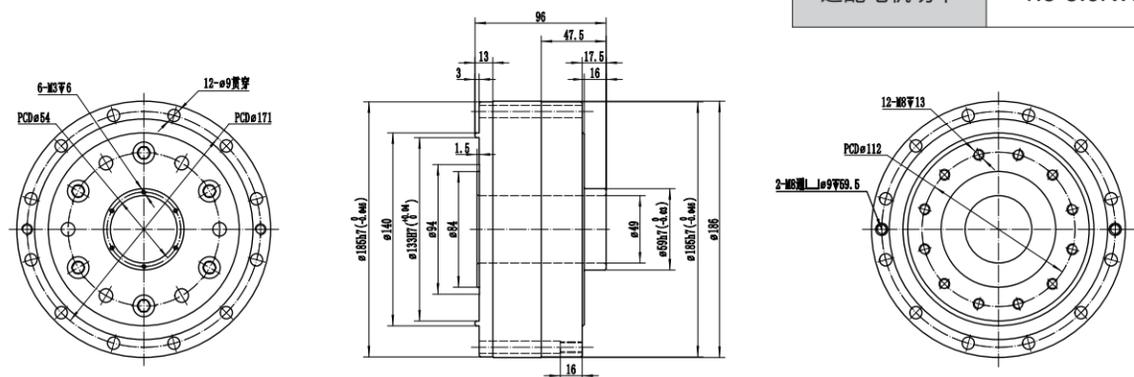


适配电机孔径	φ22-φ28
适配电机功率	1.0-5.0KW

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
C020	59	207	1750	P0-P2	1.5	8000	49	3000	515	1764	1102.5	3920
	89											
	119											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WF4C-C040-XX外形图

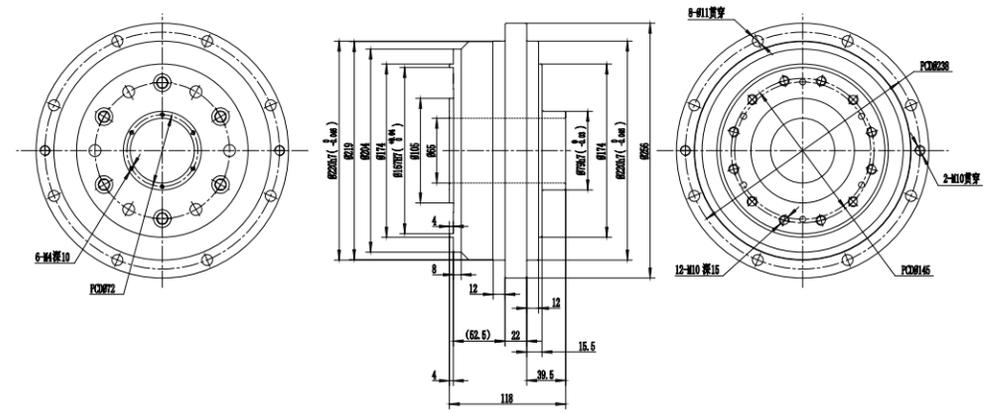


适配电机孔径	φ22-φ35
适配电机功率	1.3-5.0KW

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
C040	59	396	1750	P0-P2	1.5	8000	108	3000	1158	3332	2070	5194
	89											
	119											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WF4CF-C080-XX外形图

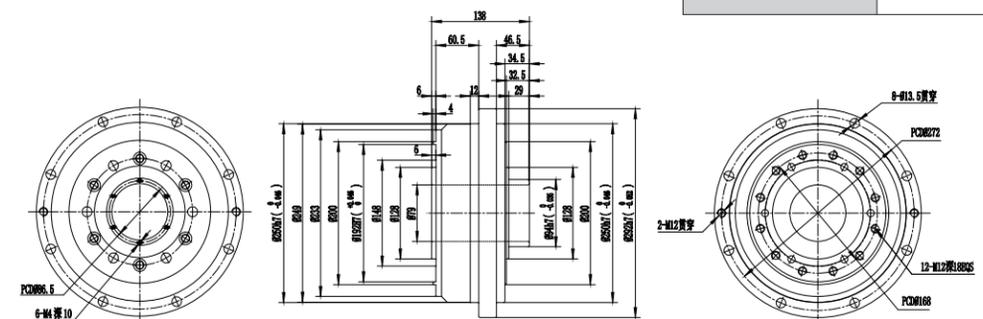


适配电机孔径	φ22-φ28
适配电机功率	1.0-5.0KW

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
C080	59	754	1750	P0-P2	1.5	8000	196	3000	2505	4312	3757.5	7840
	89											
	119											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WF4CF-C125-XX外形图



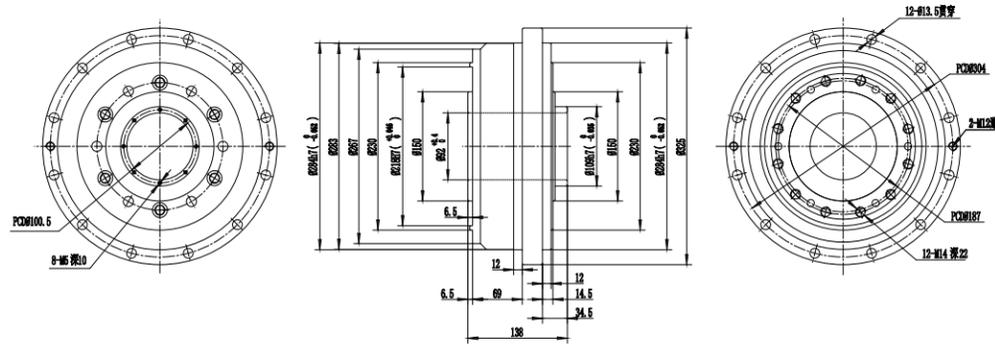
适配电机孔径	φ22-φ35
适配电机功率	1.3-5.0KW

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
C125	59	1275	1750	P0-P2	1.5	8000	196	3000	2083	4312	6300	7840
	89											
	119											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WF4CF-C200-XX外形图

适配电机孔径	φ22-φ28
适配电机功率	1.0-5.0KW

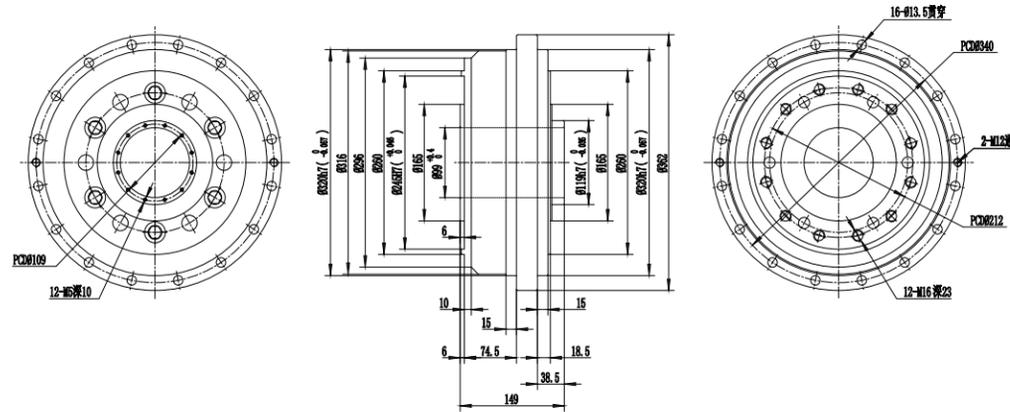


型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
C200	59	2055	1750	P0-P2	1.5	8000	200	3000	4110	14112	9247.5	14700
	89											
	119											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WF4CF-C380-XX外形图

适配电机孔径	φ22-φ35
适配电机功率	1.3-5.0KW



型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
C380	59	3713	1750	P0-P2	1.5	8000	980	3000	7963	17640	16177.5	19600
	89											
	119											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WF4CF-DA 系列



订货须知:

- ◎ 机种、型号、扭矩
- ◎ 减速比或出力轴转速
- ◎ 工况及连接方式
- ◎ 数量及安装的机械名称
- ◎ 入力方式和入力转速
- ◎ 马达厂牌型号或法兰及马达轴尺寸

W - F4CF - DA025 - 059 - A / (D1 - D2M - D3K) - P0



WCF 系列



订货须知:

- ◎ 机种、型号、扭矩
- ◎ 减速比或出力轴转速
- ◎ 工况及连接方式
- ◎ 数量及安装的机械名称
- ◎ 入力方式和入力转速
- ◎ 马达厂牌型号或法兰及马达轴尺寸

W - CF - 25 - 059 - A / (D1 - D2M - D3K) - P0



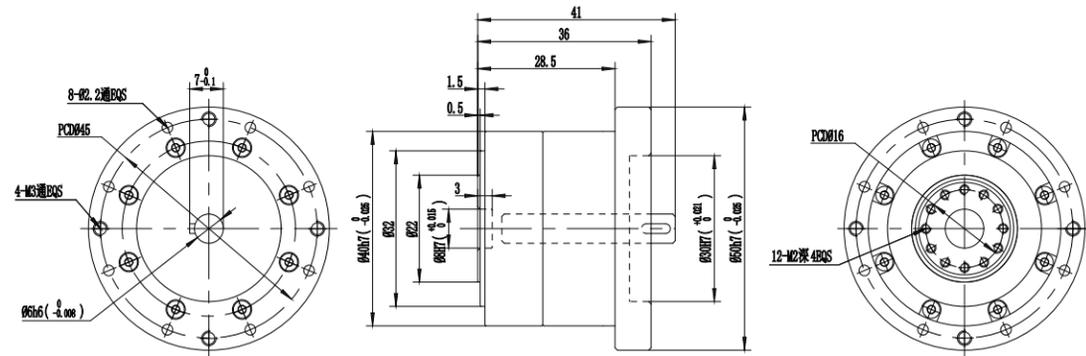
WCF系列 参数表

型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
07	31	6	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	12	/	27	/
	51											
	81											
17	31	30	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	60	/	135	/
	51											
	81											
25	31	80	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	160	/	360	/
	51											
	81											
	101											
	121											
32	31	170	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	340	/	765	/
	51											
	81											
	101											
	121											
	161											
40	31	300	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	600	/	1350	/
	51											
	81											
	101											
	121											
	161											

*背隙P0-P2分别对应——P0 ≤ 0.8arcmin, P1 ≤ 1.5arcmin, P2 ≤ 2arcmin

WCF-07-XX外形图

适配电机孔径	φ8
适配电机功率	0.1KW

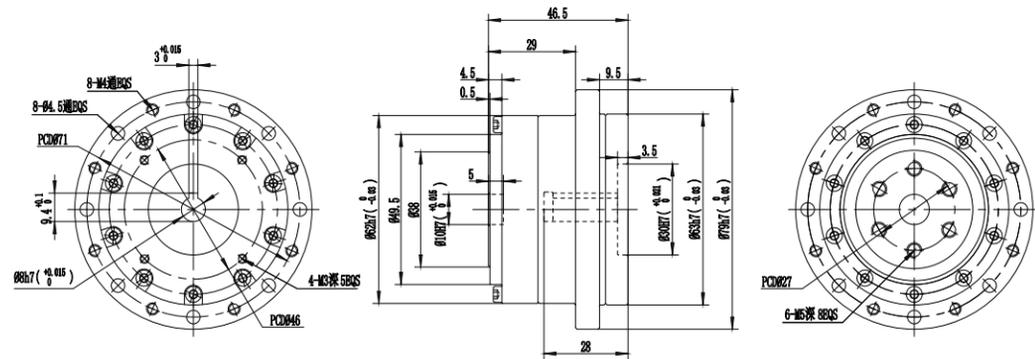


型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
07	31	6	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	12	/	27	/
	51											
	81											
	81											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WCF-17-XX外形图

适配电机孔径	φ8
适配电机功率	0.1KW

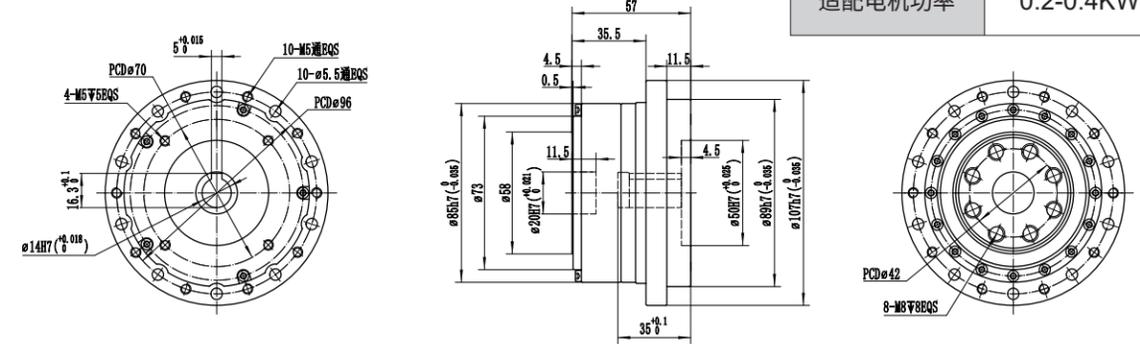


型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
17	31	30	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	60	/	135	/
	51											
	81											
	81											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WCF-25-XX外形图

适配电机孔径	φ14-φ19
适配电机功率	0.2-0.4KW

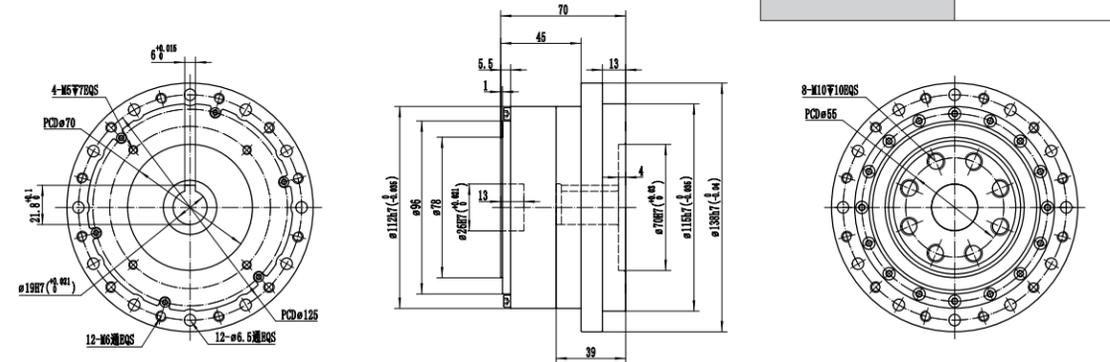


型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
25	31	80	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	160	/	360	/
	51											
	81											
	101											
	121											

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WCF-32-XX外形图

适配电机孔径	φ14-φ19
适配电机功率	0.4-0.75KW

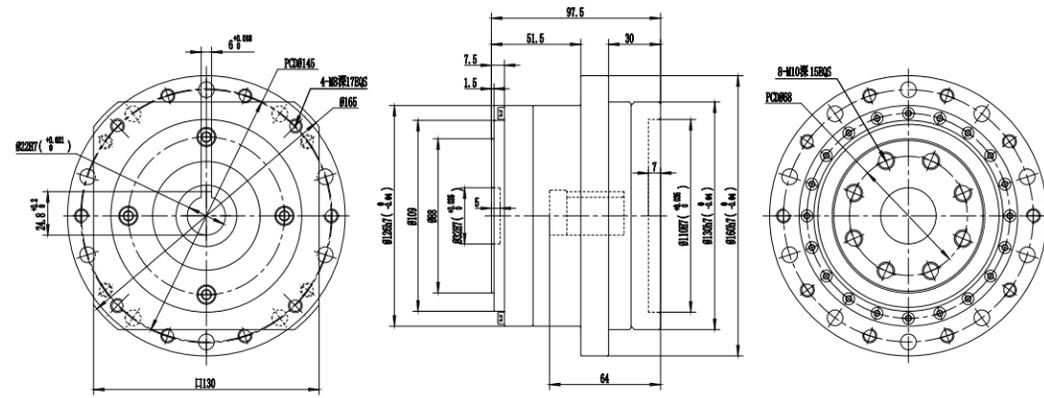


型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
32	31	170	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	340	/	765	/
	51											
	81											
	101											
	121											
161												

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin

WCF-40-XX外形图

适配电机孔径	φ19-φ22
适配电机功率	0.75-2.0KW



型号	比数	额定 载荷	额定 转速	背隙*	定位 精度	使用 寿命	产品刚度	瞬时允许 最大转速	加速制动 扭矩	最大倾覆 力矩	瞬时允许 最大扭矩	最大 轴向力
	i	N.m	r/min	arcmin	arcmin	h	N.m/arcmin	r/min	N.m	N.m	N.m	N
40	31	300	1750	P0-P2	1.5	8000	/	3000	600	/	1350	/
	51											
	81											
	101											
	121											
161												

*背隙P0-P2分别对应——P0≤0.8arcmin, P1≤1.5arcmin, P2≤2arcmin



致力于打造世界一流的智能机电品牌

Committed to building a world-class intelligent electromechanical brand