

### 机械阻尼

特点: 1、结构简单

2、马达断电后0.5秒内制动

适用马达: 6W、15W、25W、40W、60W、90W、120W、140W

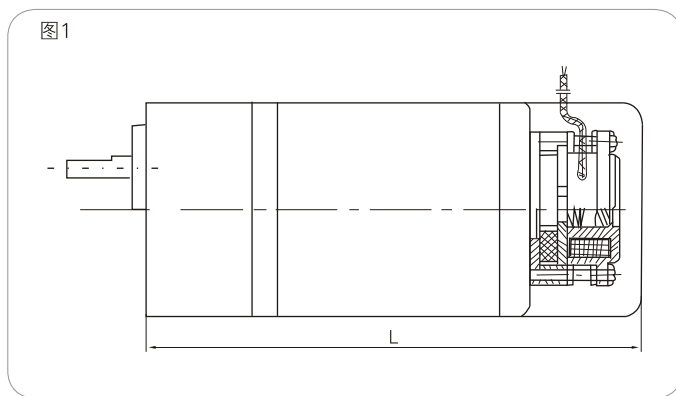
注: 对用户有特殊阻尼要求, 可在一定范围内调整阻尼状况, 但是可能对起动转矩有影响。(结构如图2)

### 电磁制动器

特点: 1、能实现快速制动

2、有足够的制动转矩

适用马达: 15W~200W 结构如图1



Mechanical damper

Features: 1、Simple structure

2、Cp, omg to a stop within 0.5s after being deenergize

Suitable motors: 6W、15W、25W、40W、60W、90W、120W、140W

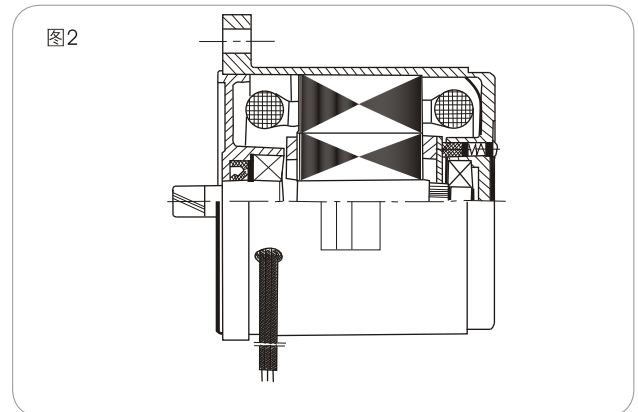
Note: We can change damping status at the request of customers, but this will probably cause variation in starting torque.

Electromagnetic brake

Features: 1、Simple structure

2、Having enough braking torque

Suitable motors: 15W~200W



型号 Type	减速比 Reduction ratio	L mm	型号 Type	减速比 Reduction ratio	L mm	型号 Type	减速比 Reduction ratio	L mm	型号 Type	减速比 Reduction ratio	L mm
IK(RK)70-10	1:3~1:20	149	IK(RK)80-25	1:3~1:20	164	IK(RK) 90-40	1:3~1:20	198	IK(RK)100-70	1:3~1:20	192
IK(RK)70-15		157				IK(RK) 90-60				1:25~1:50	200
IK(RK)70-20		157				IK(RK) 90-90				1:60~1:300	215
IK(RK)70-25		170				IK(RK) 90-120				1:3~1:20	208
IK(RK)70-30		170				IK(RK) 90-40				1:25~1:50	215
IK(RK)70-10	1:25~1:180	159	IK(RK)80-25	1:25~1:180	176	IK(RK) 90-60	1:25~1:180	218	IK(RK)100-140	1:60~1:300	230
IK(RK)70-15		167				IK(RK) 90-90				1:3~1:20	230
IK(RK)70-20		167				IK(RK) 90-120				1:25~1:50	242
IK(RK)70-25		180				IK(RK) 90-40				1:60~1:300	258
IK(RK)70-30		180				IK(RK) 90-60				1:3~1:20	230

### 电子瞬时制动器: Electronic brake

瞬时制动器原理

在马达运转结束时瞬间, 给马达主、副绕组通过直流电流产生磁场, 使马达转子瞬间消除惯性, 达到制动的目的。

特点: 1、能实现快速制动

2、与马达结构无关

适用马达: 4W~200W

注: 无制动保持转矩, 制动时间过长, 可能引起马达温升过高, 使马达线包受损

功率 P	15W	25W	40W	60W	90W	120~180W
制动转矩 Braking Torque N.m	0.5	0.5	1	1	1	2

Features: 1、Braking quickly

2、The performance has nothing to do with the motor

Suitable motors: 4W~200W

Note: Having no continuous braking torque.