弧焊机器人

EFORT

ARC12-1400

ARC12-1400是一款弧焊机器人，
手腕可搬运质量12 kg，可达半径1479 mm。

■ **功能特点**

得益于大中空设计，可中空走线，有效提升线缆使用寿命，狭小空间姿态变化更灵活；

高刚性齿轮箱，抗冲击性强，帮助客户挑战各种应用场景；

高刚性本体设计，机器人动态性能更强，高速运行更稳定。

■ **适用场景**

可应用于弧焊应用场景。

■ **适用行业**

适用于金属制品、汽车零部件、钢结构等行业。

埃夫特智能装备股份有限公司

EFORT Intelligent Equipment Co., Ltd.

公司热线：400-052-8877

公司地址：中国（安徽）自由贸易试验区芜湖片区万春东路96号

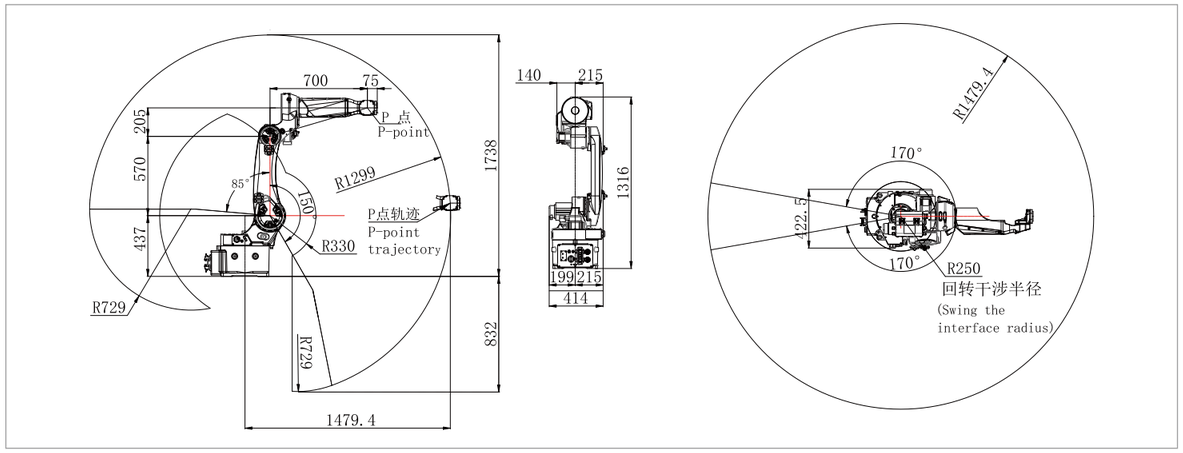
WWW.EFORT.COM.CN

产品参数 /SPECIFICATIONS

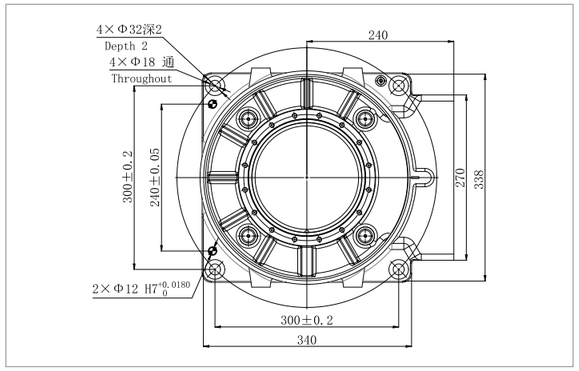
型号		ARC12-1400
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		12 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		165 kg
可达半径		1479 mm
本体防护等级		IP54 / IP67（手腕）
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45 ℃
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

手腕允许负载转矩	J4	26 N·m
	J5	26 N·m
	J6	11 N·m
手腕允许负载转动惯量	J4	0.9 kg·m^2
	J5	0.9 kg·m^2
	J6	0.3 kg·m^2
最大单轴速度	J1	265°/sec
	J2	255°/sec
	J3	270°/sec
	J4	450°/sec
	J5	450°/sec
	J6	700°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+85°/-150°
	J3	+175°/-85°
	J4	±190°
	J5	±190°（集成应用线缆外置时） ±140°（集成应用线缆内置时）
	J6	±450°（集成应用线缆外置时） ±220°（集成应用线缆内置时）

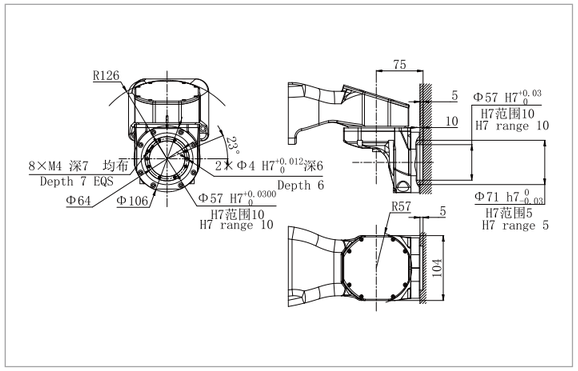
动作范围 /OPERATING SPACE



底座安装尺寸 /BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 /END FLANGE MOUNTING SIZE



相关信息发布时间 2024/12