ER6-1400

EFORT

ER6-1400,
手腕可搬运质量6 kg，可达半径1433 mm。

■ **功能特点**

可集成功能齐全的弧焊工艺包，满足多种场景的自动化焊接需求；
专门为教育行业匹配的拆装版本，可满足智能制造教学要求。

■ **适用场景**

可应用于搬运、弧焊等各种场景。

■ **适用行业**

适用于橡塑、金属制品、教育培训等行业。

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

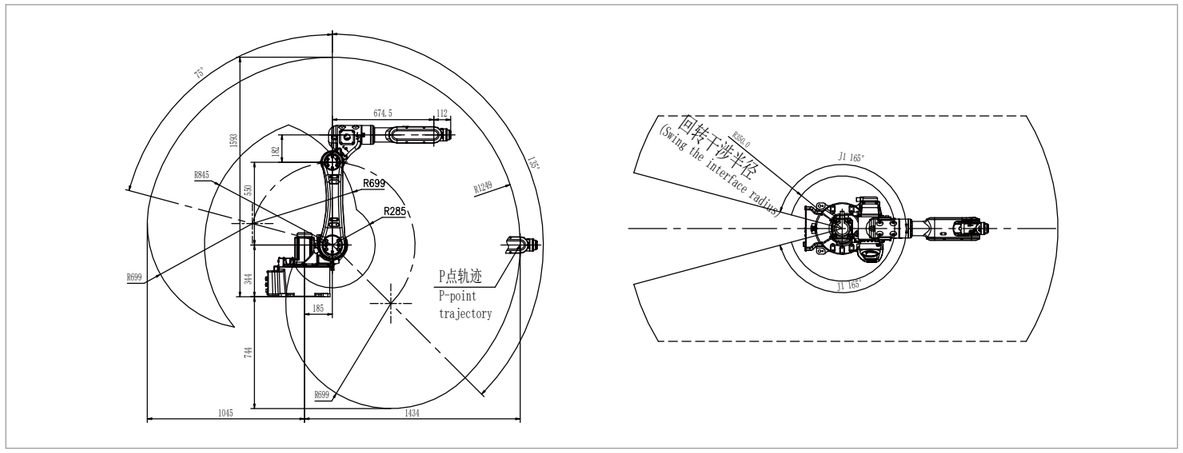
扫码查看说明书

产品参数 /SPECIFICATIONS

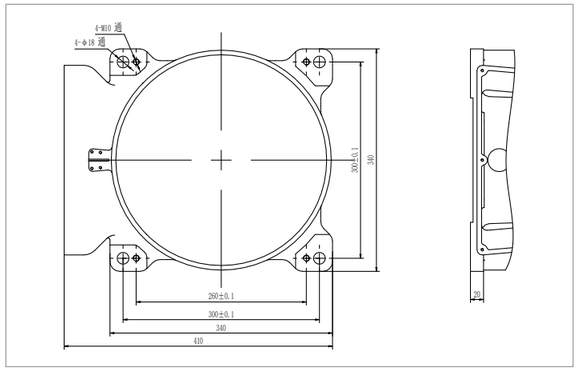
型号		ER6-1400
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		6 kg
重复定位精度		±0.05 mm
本体质量		145 kg
可达半径		1433 mm
本体防护等级		IP54 / IP67（手腕）
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂、倾斜角
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

手腕允许负载转矩	J4	12 N·m
	J5	12 N·m
	J6	6 N·m
手腕允许负载转动惯量	J4	0.4 kg·m^2
	J5	0.4 kg·m^2
	J6	0.2 kg·m^2
最大单轴速度	J1	175°/sec
	J2	175°/sec
	J3	185°/sec
	J4	330°/sec
	J5	360°/sec
	J6	600°/sec
各轴运动范围	J1	±165°
	J2	+75°/-135°
	J3	+170°/-83°
	J4	±180°
	J5	±130°
	J6	±360°

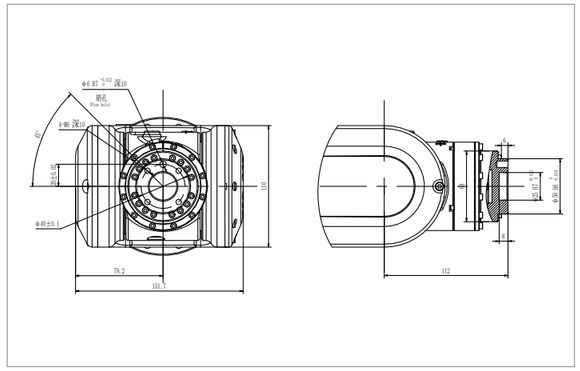
动作范围/OPERATING SPACE



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