

EFORT

ESR6-500Z20

ESR6-500Z20,
手腕可搬运质量6 kg, 可达半径500 mm。

■ 功能特点

- 1. 高节拍, 高精度
标准循环时间最快可达0.346 s, 机器人定位精度可达0.02 mm。
- 2. 高刚性, 低振动
高刚性机身结构配合振动抑制, 实现高效且精准的快速定位; 加持了主动抑振功能, 即使低速状态下依旧保持机器人无抖动, 平稳运行。
- 3. 易维护, 可拓展
可拆卸结构的电缆和电池, 可以在设备内快速更换, 内置相机网口可以实现多种通讯交互。

■ 适用场景

- 可用于搬运、分拣、组装等各种场景。

■ 适用行业

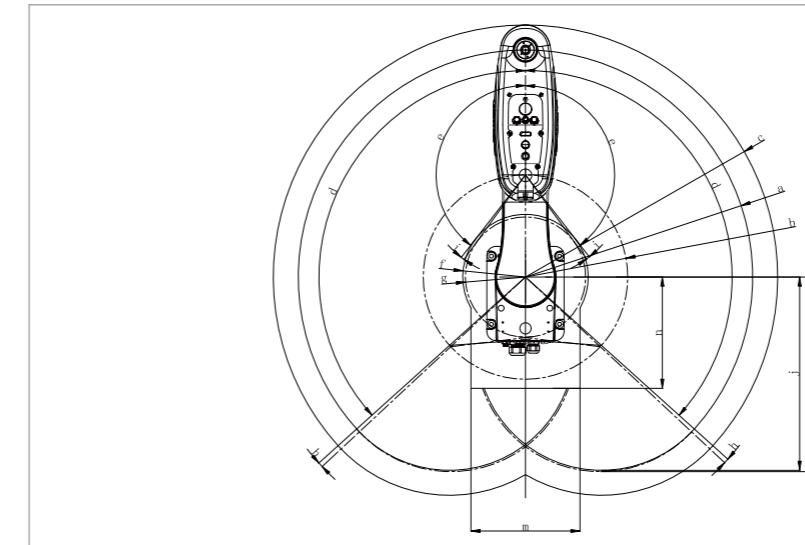
- 适用于电子制造、锂电、汽车电子、光伏等行业。



产品参数 / SPECIFICATION

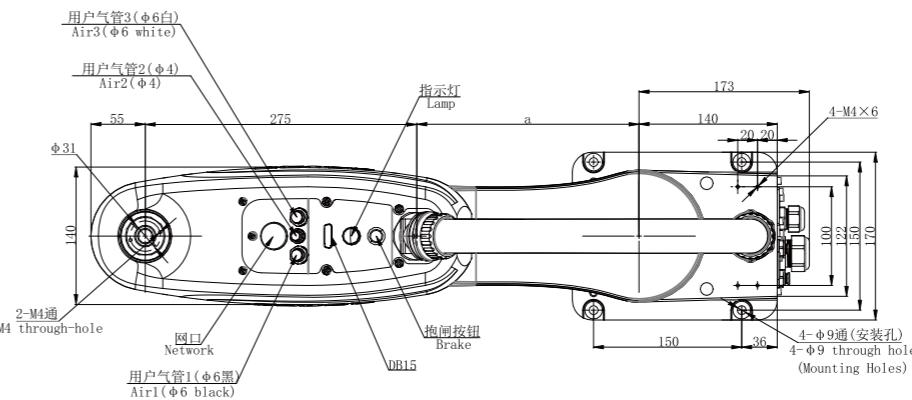
型号		ESR6-500Z20
可达半径		500 mm
手腕可搬运质量	额定	2 kg
	最大	6 kg
本体质量		18 kg
最大动作速度	J1+J2	7120 mm/sec
	J3	1100 mm/sec
	J4	2000°/sec
各轴运动范围	J1	±132°
	J2	±150°
	J3	200 mm
	J4	±360°
重复定位精度	J1+J2	±0.02 mm
	J3	±0.01 mm
	J4	±0.01°
标准循环时间		0.346 s
J4轴容许 负载转动惯量	额定	0.01 kg·m ²
	最大	0.12 kg·m ²
信号接口		15针(D-Sub接口)
气路接口		φ4 mmx1, φ6 mmx2
第三关节顶压力量		100 N
安装方式		地面
安装条件	环境温度	5~40°C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)

动作范围 / OPERATING SPACE



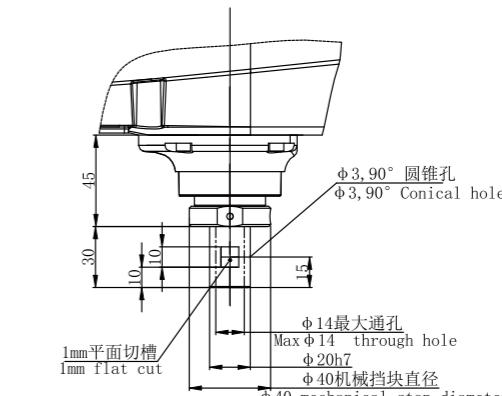
ESR6系列不同臂长机型运动范围参数		
机型名称	ESR6-500Z20	ESR6-600Z20
a. 第一轴臂长+第二轴臂长 (mm)	500	600
b. 第一轴臂长 (mm)	225	325
c. 第二轴臂长 (mm)	275	425
d. 最大运动范围 (mm)	555	655
e. Range of motion of the 1st joint (°)	132	150
f. Range of motion of the 2nd joint (°)	138.1	162.6
g. Range of motion of the 3rd joint (mm)	132.3	155.4
h. Range of motion of the 4th joint (mm)	155.4	225.4
i. The angle of the mechanical stop position of the 1st joint (°)	1	1.5
j. The angle of the mechanical stop position of the 2nd joint (°)	425.6	492.5
k. 前方机械停止范围 (mm)	428.5	496.6
l. Range of motion of the 5th joint	240	220
m. Range of motion	245	229

底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



ESR6系列不同臂长机型参数		
机型名称	ESR6-500Z20	ESR6-600Z20
a	225	325
b	565	575
c	585	585

末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



相关信息发布时间 2024/09

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