

弧焊机器人

ARC10-1600

ARC10-1600是一款弧焊机器人，
手腕可搬运质量10 kg, 可达半径1604 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。



埃夫特智能机器人股份有限公司
EFORT Intelligent Robot 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

EFORT



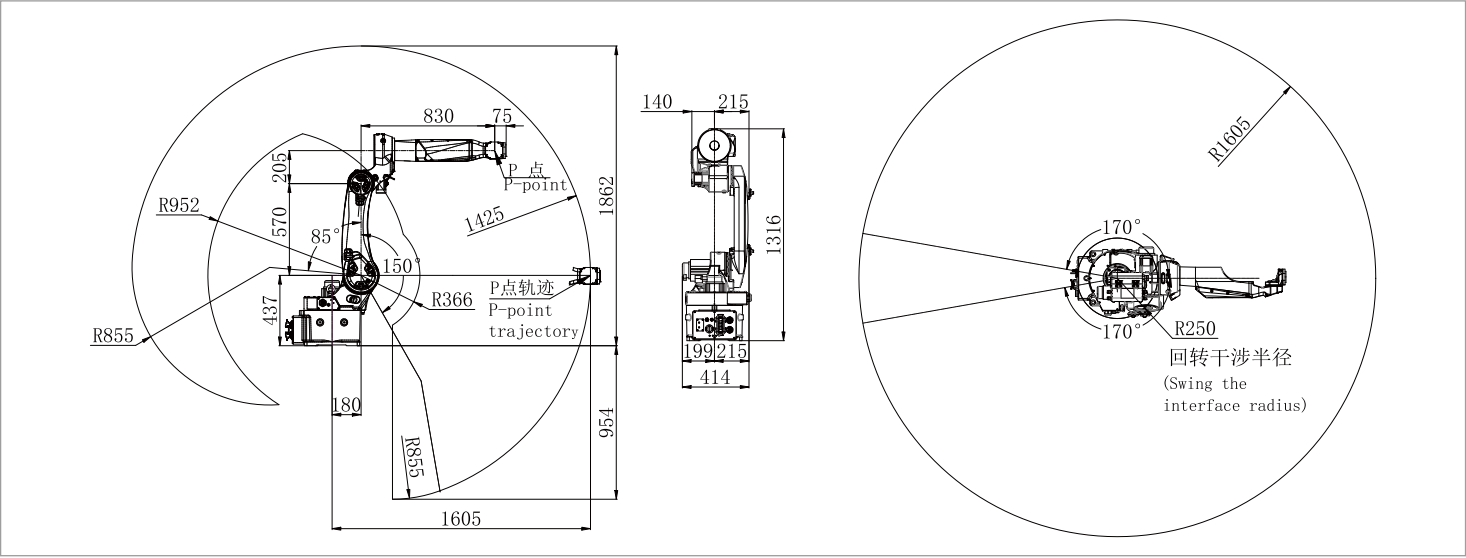
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

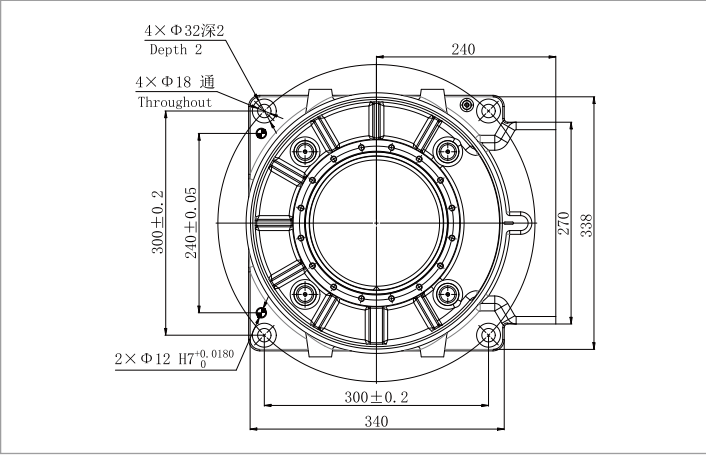
型号		ARC10-1600
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		10 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		170 kg
可达半径		1604 mm
本体防护等级		IP54 / IP67 (手腕)
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	22 N·m
	J5	22 N·m
	J6	9.8 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	0.65 kg·m ²
	J5	0.65 kg·m ²
	J6	0.17 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)

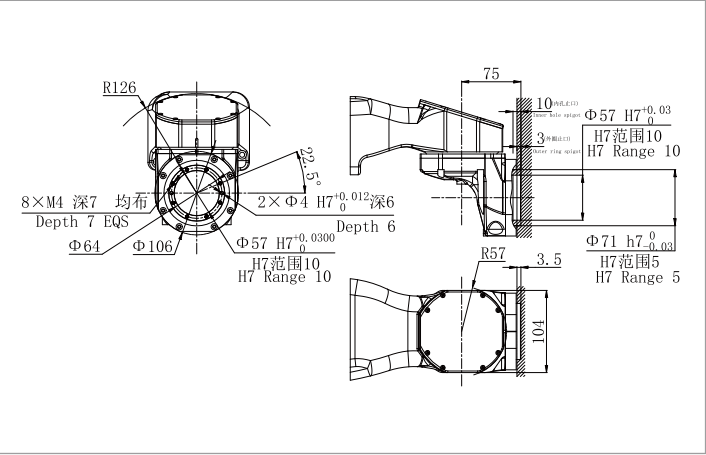
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



*最终解释权归埃夫特智能机器人股份有限公司所有, 如有更新, 恕不另行通知。