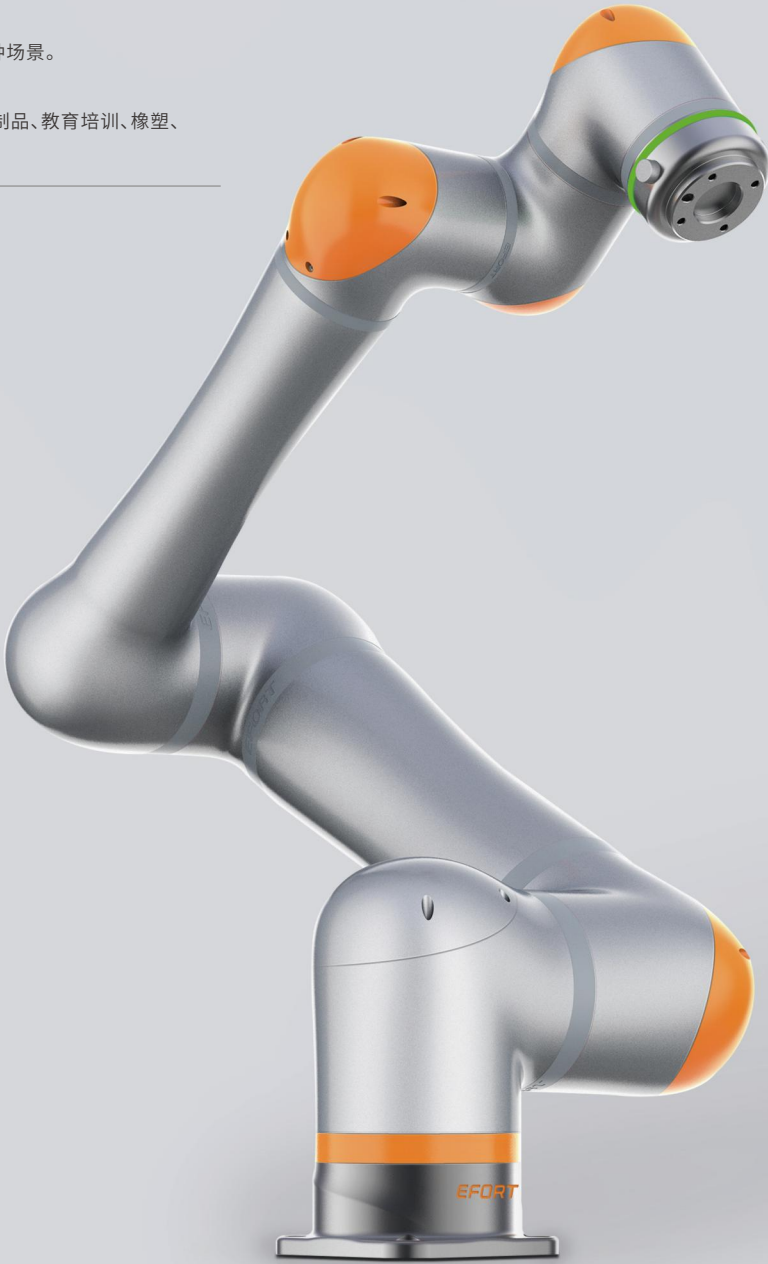


ECR5

ECR5,
手腕可搬运质量5 kg, 可达半径928 mm。

- 功能特点
 - 多重软硬件安全设计，灵敏的碰撞检测，实现无围栏人机协同作业；
(安全功能按照ISO 13849 PL d, Cat.3 安全等级设计)
 - 灵敏、易用的拖动示教功能，极大地简化机器人编程与使用，同时得益于轻量化的结构设计，帮助客户实现快速部署，灵活换线；
 - 传承工业机器人产品的品质与可靠性，精度等级、运行稳定性可与同负载工业机器人相媲美。
- 适用场景
 - 可应用于搬运、分拣、组装等各种场景。
- 适用行业
 - 适用于3C电子、食品饮料、金属制品、教育培训、橡塑、医药制造等行业。



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



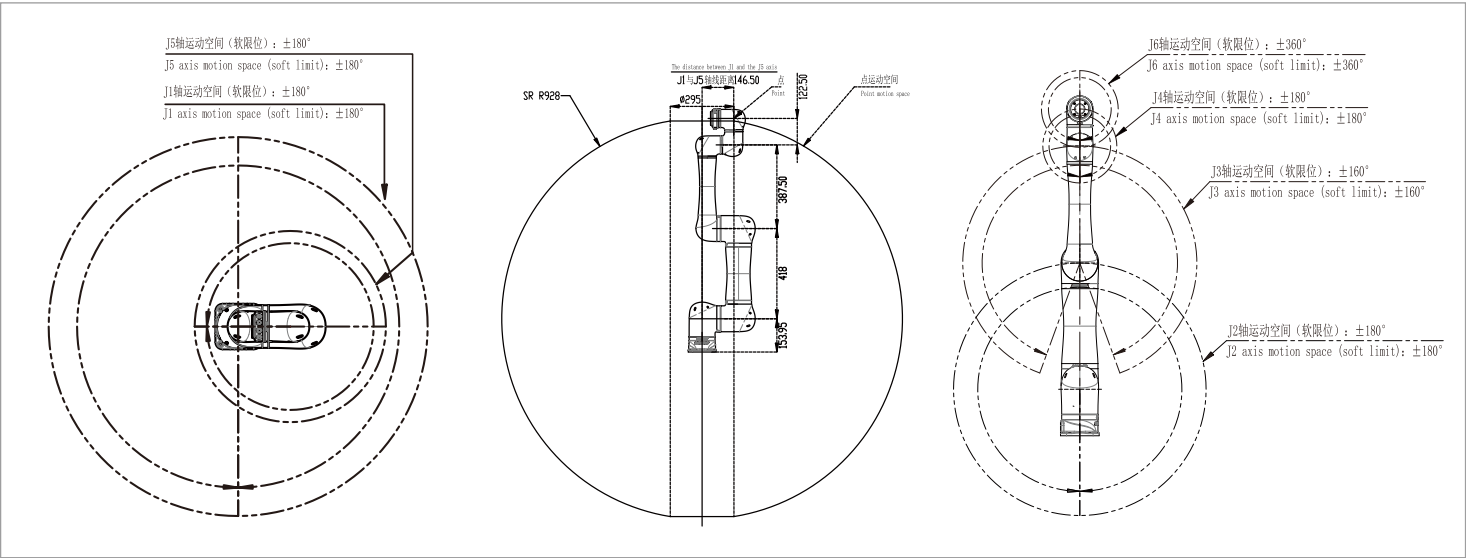
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

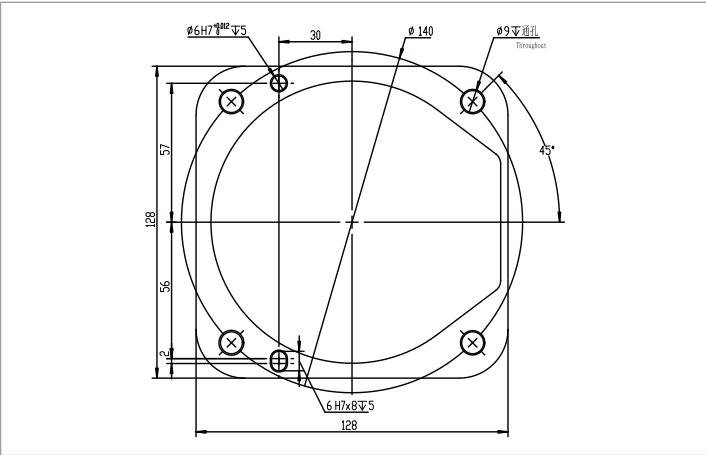
型号		ECR5
机构		多关节型协作机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		5 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		20.5 kg
可达半径		928 mm
本体防护等级		IP54
控制柜防护等级		IP40
驱动方式		低压伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂、倾斜角
安装条件	环境温度	0~50 ℃
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	19 N•m
	J5	13 N•m
	J6	13 N•m
手腕允许 负载转动惯量	J4	0.8 kg•m ²
	J5	0.4 kg•m ²
	J6	0.4 kg•m ²
最大单轴速度	J1	150°/sec
	J2	150°/sec
	J3	150°/sec
	J4	180°/sec
	J5	180°/sec
	J6	180°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	±180°
	J3	±160°
	J4	±180°
	J5	±180°
	J6	±360°

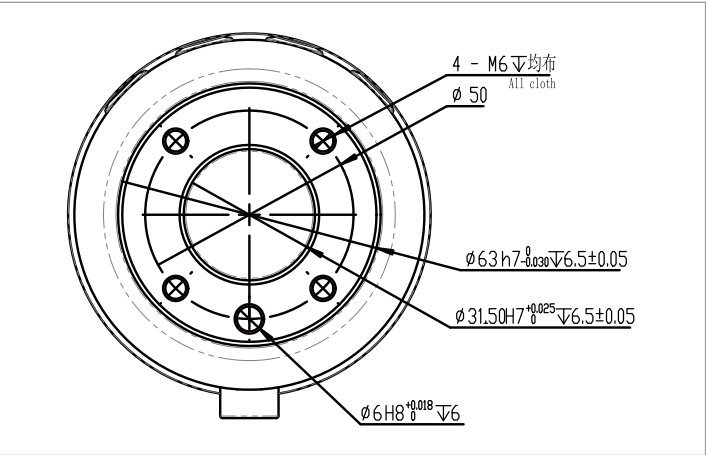
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



*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。