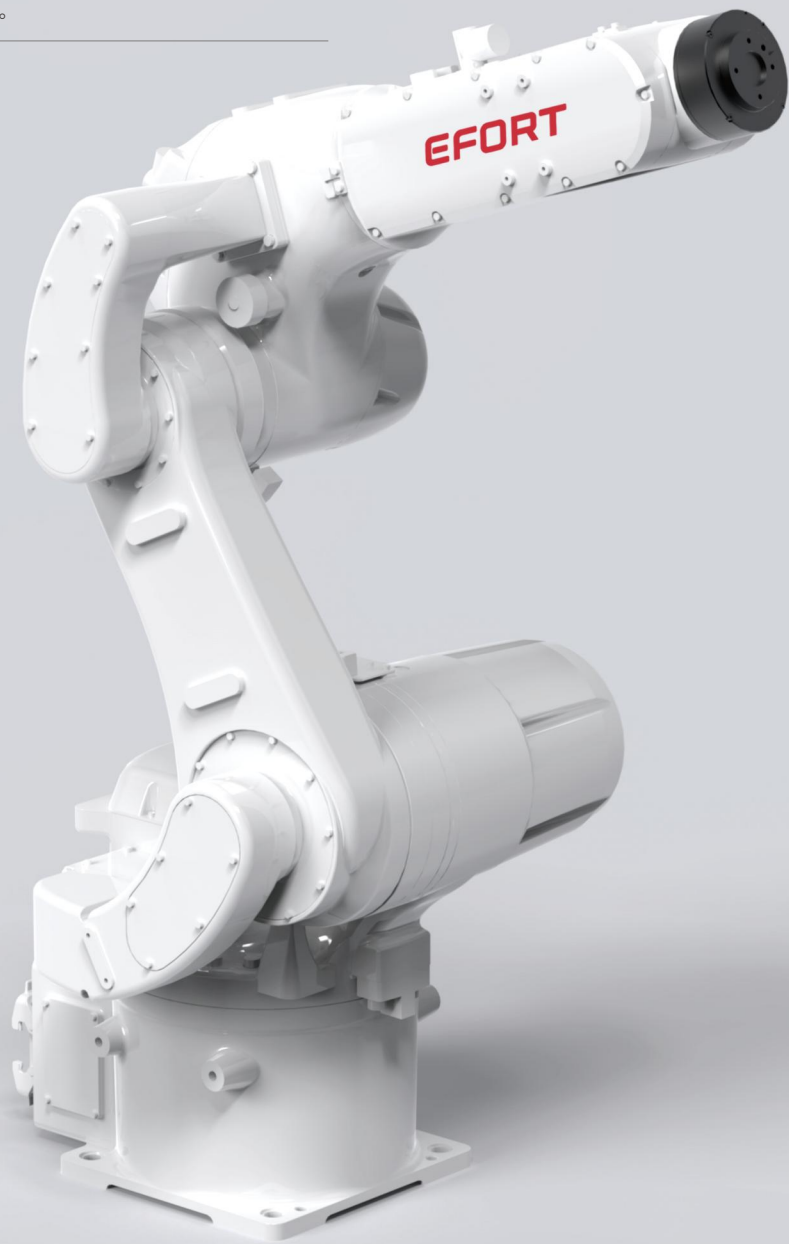


ER20-1100

ER20-1100,
手腕可搬运质量20 kg,可达半径1143 mm。

- 功能特点
- 得益于全新机械设计带来的刚性与惯量优化，配合先进轨迹运动算法，帮助提升20%-30%的节拍；
- 底座安装面积比往期机型减少约40%配合小型化电柜设计，帮助客户更加灵活的进行产线部署；
- 手腕标配IP67，高防护等级，满足更加严苛环境。
- 适用场景
- 可应用于搬运、组装、打磨、抛光、去毛刺等各种场景。
- 适用行业
- 适用于PCB、金属制品、光伏等行业。



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



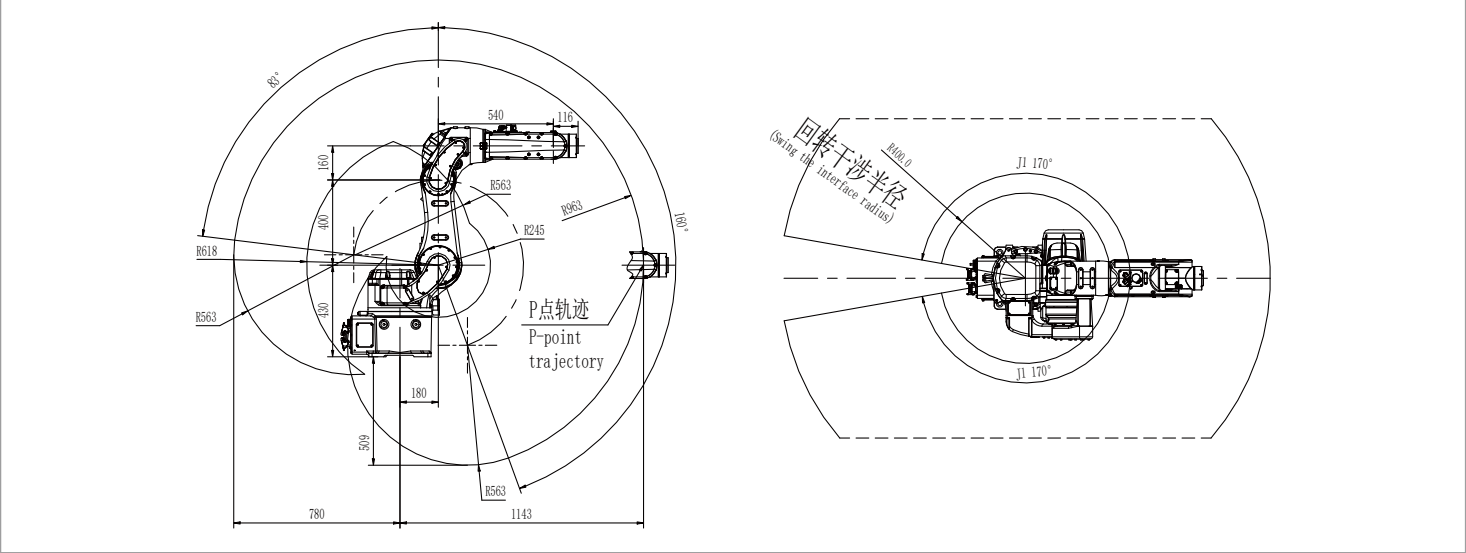
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

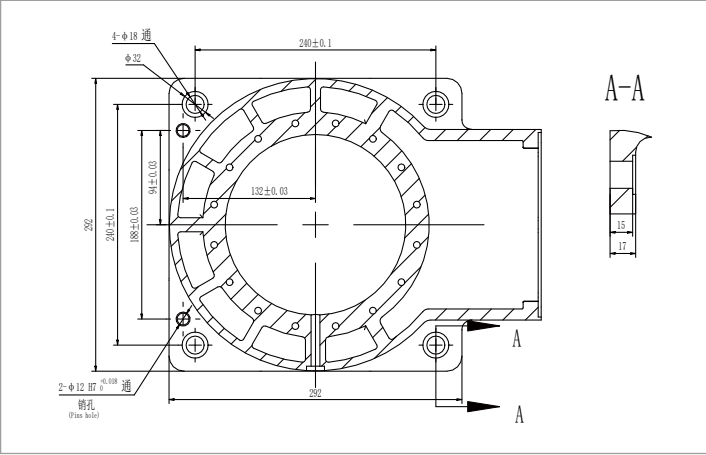
型号		ER20-1100
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		20 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		145 kg
可达半径		1143 mm
本体防护等级		IP65/IP67 (手腕)
控制柜防护等级		IP20/IP54 (选配)
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂、倾斜角
安装条件	环境温度	0~45 ℃
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	42 N·m
	J5	42 N·m
	J6	20 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	2 kg·m ²
	J5	2 kg·m ²
	J6	0.7 kg·m ²
最大单轴速度	J1	260°/sec
	J2	255°/sec
	J3	210°/sec
	J4	450°/sec
	J5	450°/sec
	J6	600°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+83°/-160°
	J3	+175°/-85°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	±360°

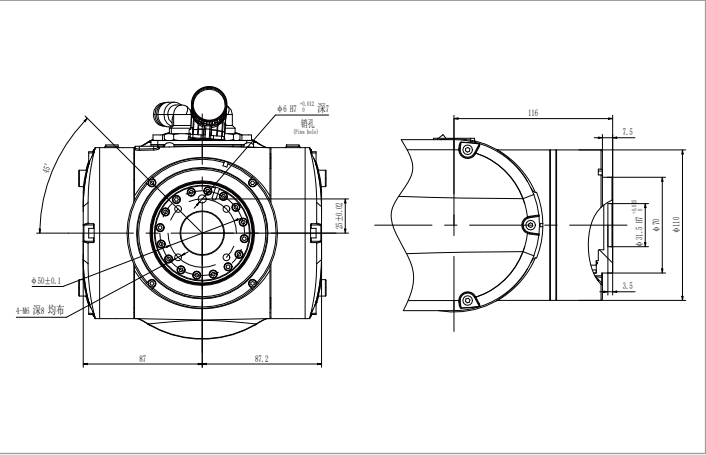
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



*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。