

# ER25-1600

ER25-1600,  
手腕可搬运质量25 kg,可达半径1665 mm。

- 功能特点
  - 得益于全新手腕设计，惯量和承载能力提升25%，应用适应范围更广；
  - 高刚性传动设计与先进的轨迹算法，提高机器人精度性能，帮助客户挑战各种应用场景；
  - 本体重量更轻，相对前代产品降低20%。
- 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
  - 适用于金属制品、光伏、仓储物流、食品饮料等行业。



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



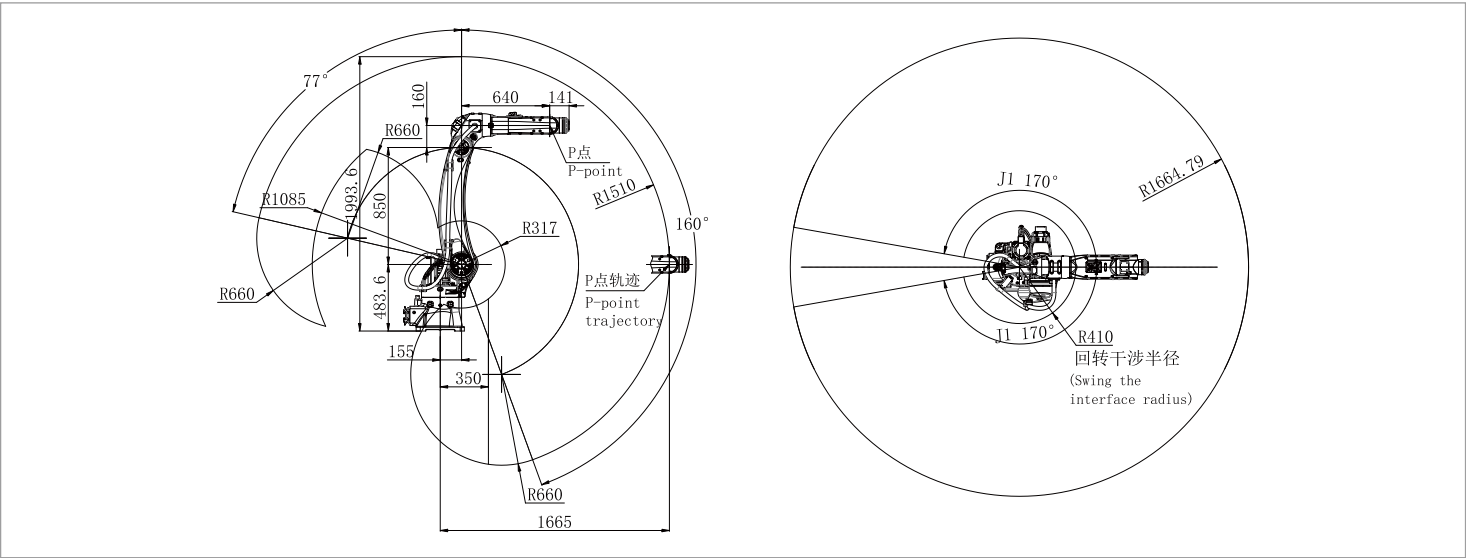
扫码查看说明书

## 产品参数 / SPECIFICATIONS

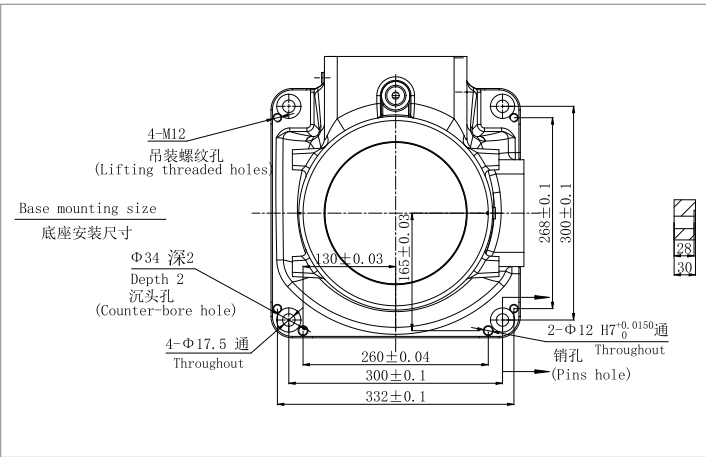
|         |       |                                |
|---------|-------|--------------------------------|
| 型号      |       | ER25-1600                      |
| 机构      |       | 多关节型机器人                        |
| 控制轴数    |       | 6轴                             |
| 手腕可搬运质量 |       | 25 kg                          |
| 重复定位精度  |       | ±0.05 mm                       |
| 本体质量    |       | 202 kg                         |
| 可达半径    |       | 1665 mm                        |
| 本体防护等级  |       | IP54 / 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                       |
| 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 <sup>2</sup> (0.5 G以下) |

|                |    |                       |
|----------------|----|-----------------------|
| 手腕允许<br>负载转矩   | J4 | 50 N·m                |
|                | J5 | 50 N·m                |
|                | J6 | 30 N·m                |
| 手腕允许<br>负载转动惯量 | J4 | 2.2 kg·m <sup>2</sup> |
|                | J5 | 2.2 kg·m <sup>2</sup> |
|                | J6 | 1.5 kg·m <sup>2</sup> |
| 最大单轴速度         | J1 | 220°/sec              |
|                | J2 | 180°/sec              |
|                | J3 | 200°/sec              |
|                | J4 | 360°/sec              |
|                | J5 | 360°/sec              |
|                | J6 | 410°/sec              |
| 各轴运动范围         | J1 | ±170°                 |
|                | J2 | +77°-160°             |
|                | J3 | +165°-85°             |
|                | J4 | ±190°                 |
|                | J5 | ±130°                 |
|                | J6 | ±360°                 |

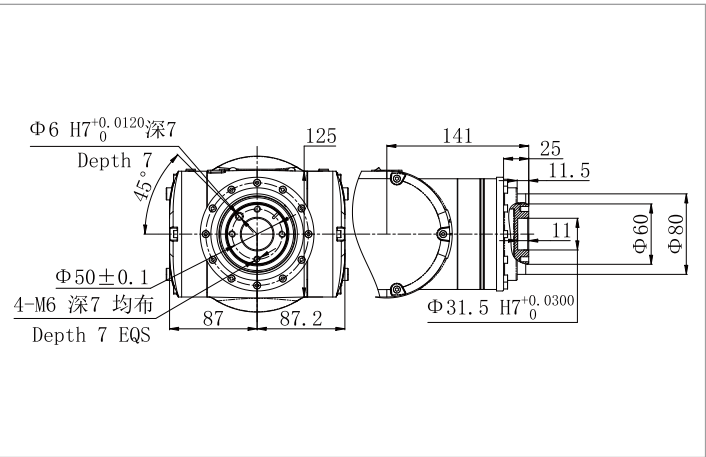
## 动作范围 / OPERATING SPACE



## 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。

相关信息发布时间 2025/04