

ER15H-1400P,
手腕可搬运质量15 kg, 可达半径1479 mm。

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。

可应用于搬运、分拣、打磨、抛光等各种场景。

适用于PCB、金属制品、光伏等行业。



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

产品参数 / SPECIFICATIONS

型号		ER15H-1400P
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		15 kg
重复定位精度		±0.02 mm
本体质量		165 kg
可达半径		1479 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℃
	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	26 N·m
	J5	26 N·m
	J6	11 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	0.9 kg·m ²
	J5	0.9 kg·m ²
	J6	0.3 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)

Technical drawing of a circular mechanical part, likely a flange or end plate, showing a front view with dimensions and a section view.

Dimensions:

- Outer Diameter: 340
- Inner Diameter: 240
- Thickness: 300 ± 0.2
- Section View: 270 (width), 338 (height)
- Central Hole Diameter: 240 ± 0.05
- Rib Width: 300 ± 0.2
- Bottom Flange Width: 340

Features:

- 4 $\times \Phi 32$ 深 2 (4 holes, diameter 32, depth 2)
- Depth 2
- 4 $\times \Phi 18$ 通 (4 holes, diameter 18, through)
- Through
- 2 $\times \Phi 12$ HT 0.0180 (2 holes, diameter 12, material HT 0.0180)

[illegible]

*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 2025/05