

ER20-1100

EFORT

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;

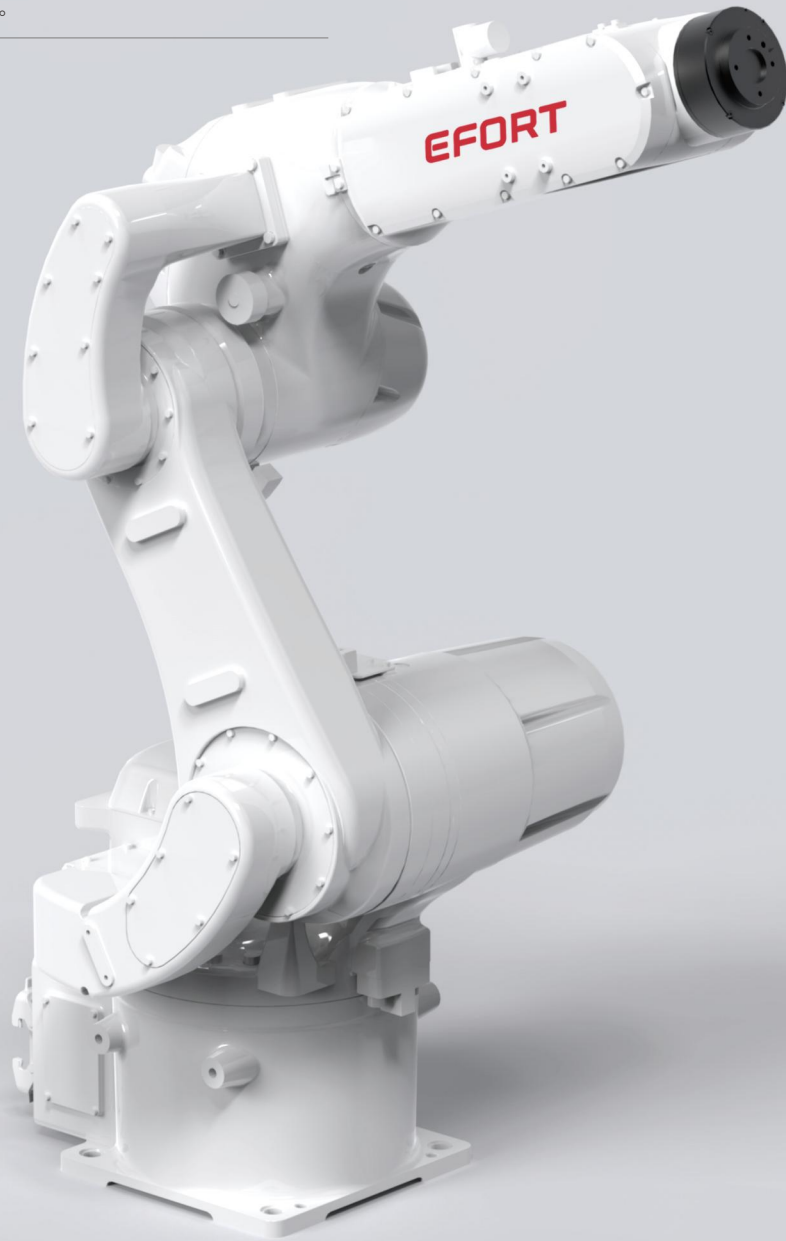
手腕标配IP67, 高防护等级, 满足更加严苛环境。

■ 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。



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT 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

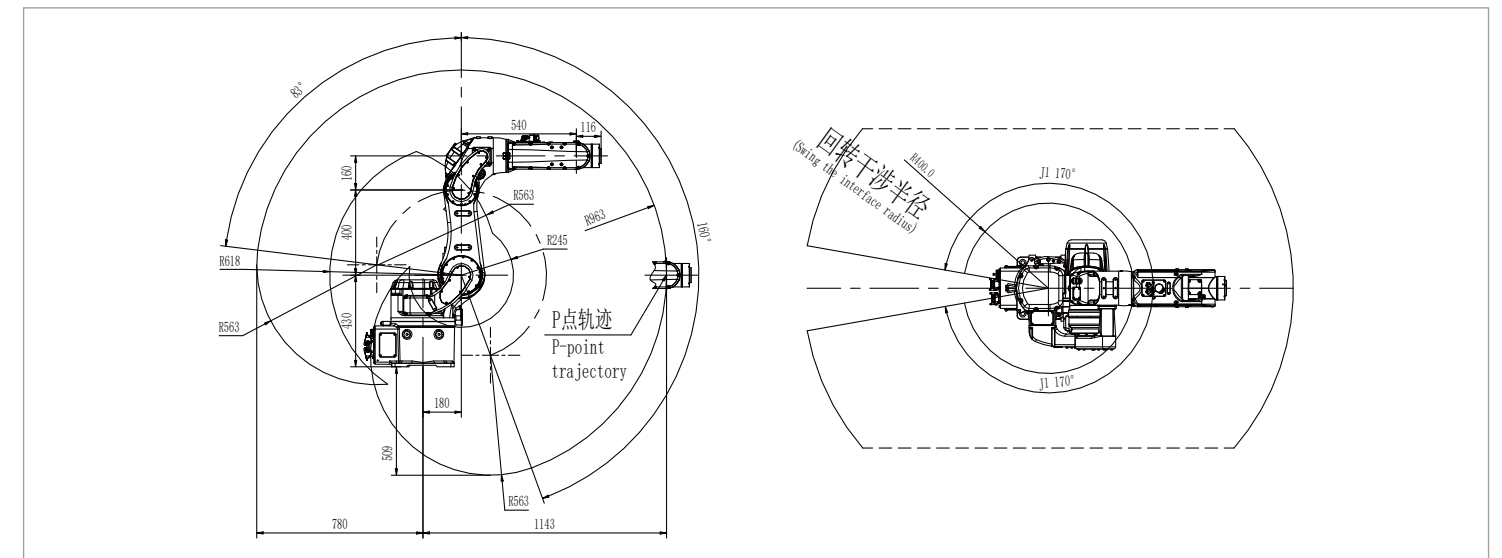
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

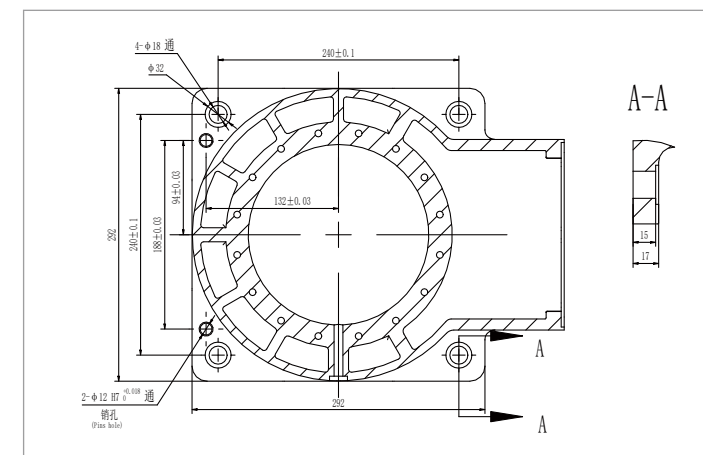
| | | |
|---------|----------------|--------------------------------|
| 型号 | ER20-1100 | |
| 机构 | 多关节型机器人 | |
| 控制轴数 | 6轴 | |
| 手腕可搬运质量 | 20 kg | |
| 重复定位精度 | ±0.03 mm | |
| 本体质量 | 145 kg | |
| 可达半径 | 1143 mm | |
| 本体防护等级 | IP65/IP67 (手腕) | |
| 控制柜防护等级 | IP20/IP54 (选配) | |
| 驱动方式 | AC伺服驱动 | |
| 安装方式 | 地面、顶吊、壁挂、倾斜角 | |
| 安装条件 | 环境温度 | 0~45 °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 | 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

