

ER10-700H

EFORT

ER10-700H,
手腕可搬运质量10 kg, 可达半径712 mm。

■ 功能特点

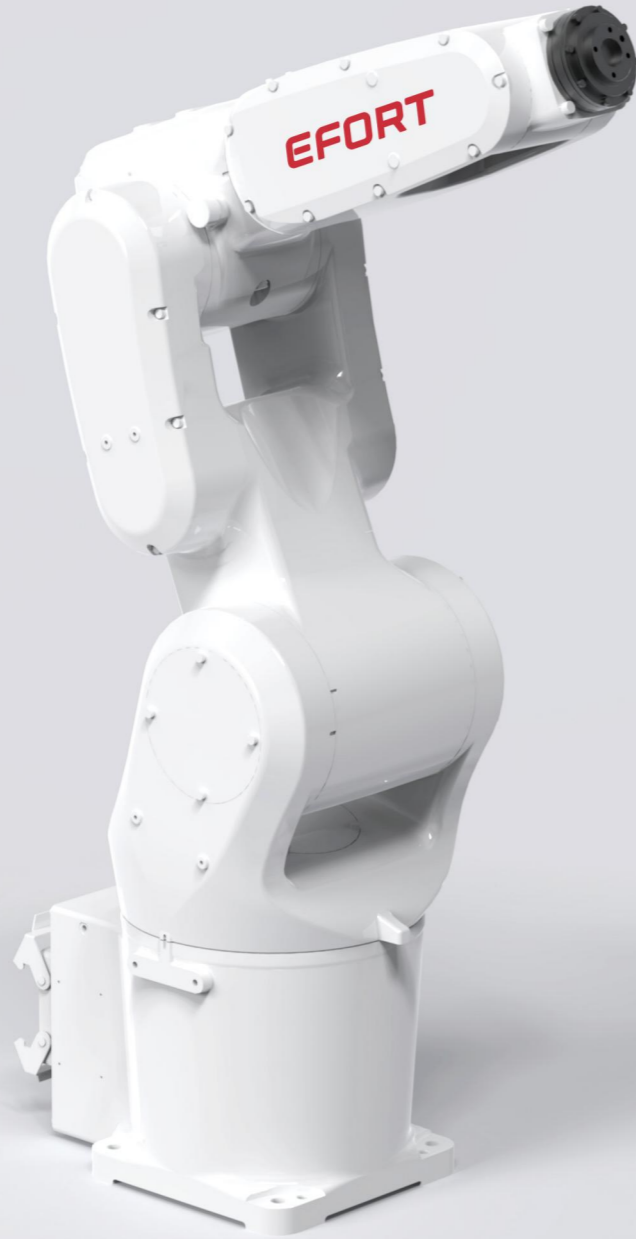
机器人本体防护等级IP65, 轻松面对粉尘、油雾、潮湿等恶劣的环境; 高刚性传动设计与先进的轨迹算法, 提高机器人精度性能, 帮助客户挑战各种应用场景。

■ 适用场景

可应用于搬运(机床上下料)、分拣、组装、打磨、抛光等各种场景。

■ 适用行业

适用于电子制造、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

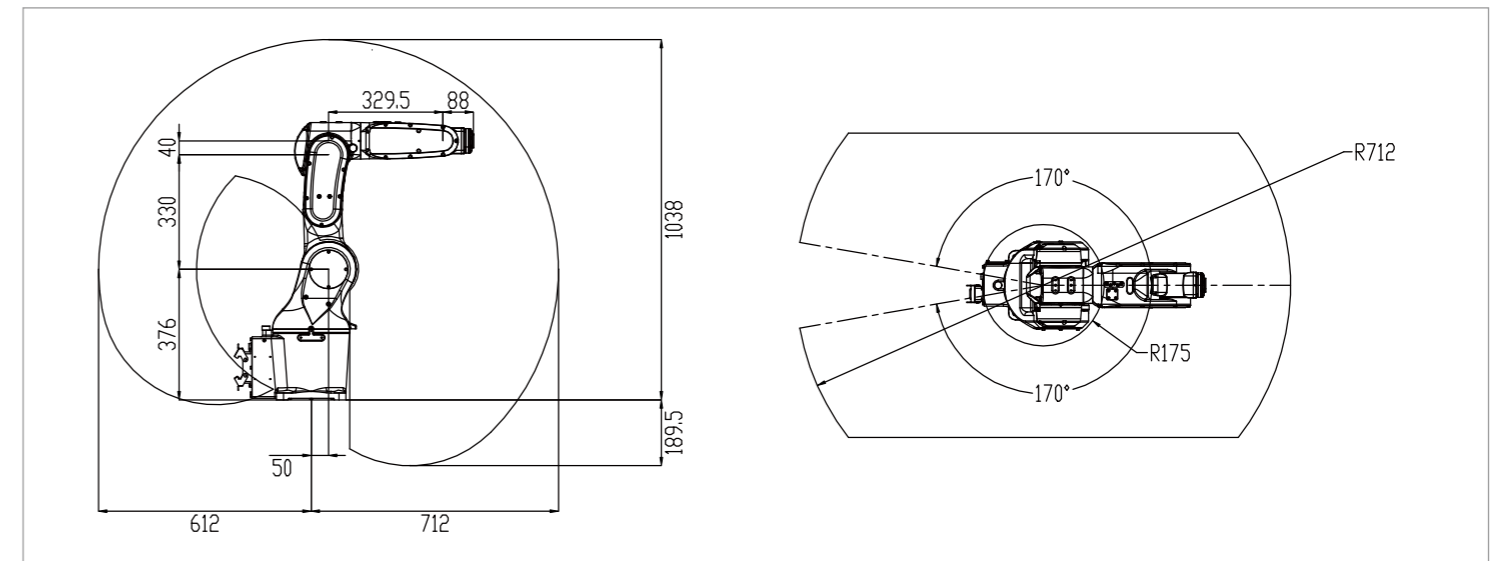
WWW.EFORT.COM.CN

产品参数 / SPECIFICATIONS

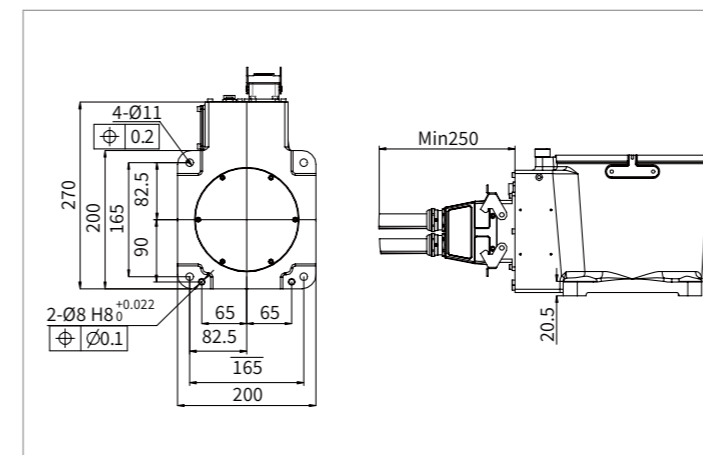
| | | |
|---------|----------------|--------------------------------|
| 型号 | ER10-700H | |
| 机构 | 多关节型机器人 | |
| 控制轴数 | 6轴 | |
| 手腕可搬运质量 | 10 kg | |
| 重复定位精度 | ±0.01 mm | |
| 本体质量 | 41 kg | |
| 可达半径 | 712 mm | |
| 本体防护等级 | IP65/IP67 (手腕) | |
| 控制柜防护等级 | IP20/IP54 (选配) | |
| 驱动方式 | AC伺服驱动 | |
| 安装方式 | 地面、顶吊、壁挂 | |
| 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 | 20 N·m |
| | J5 | 20 N·m |
| | J6 | 10 N·m |
| 手腕允许 负载转动惯量 | J4 | 0.60 kg·m ² |
| | J5 | 0.60 kg·m ² |
| | J6 | 0.20 kg·m ² |
| 最大单轴速度 | J1 | 330°/sec |
| | J2 | 300°/sec |
| | J3 | 400°/sec |
| | J4 | 450°/sec |
| | J5 | 420°/sec |
| | J6 | 600°/sec |
| 各轴运动范围 | J1 | ±170° |
| | J2 | +100°-135° |
| | J3 | +200°-66° |
| | 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

