

ER12H-1600

EFORT

ER12H-1600,
手腕可搬运质量12 kg, 可达半径1604 mm。

■ 功能特点

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。

■ 适用场景

可应用于搬运、分拣、打磨、抛光等各种场景。

■ 适用行业

适用于金属制品、仓储物流等行业。

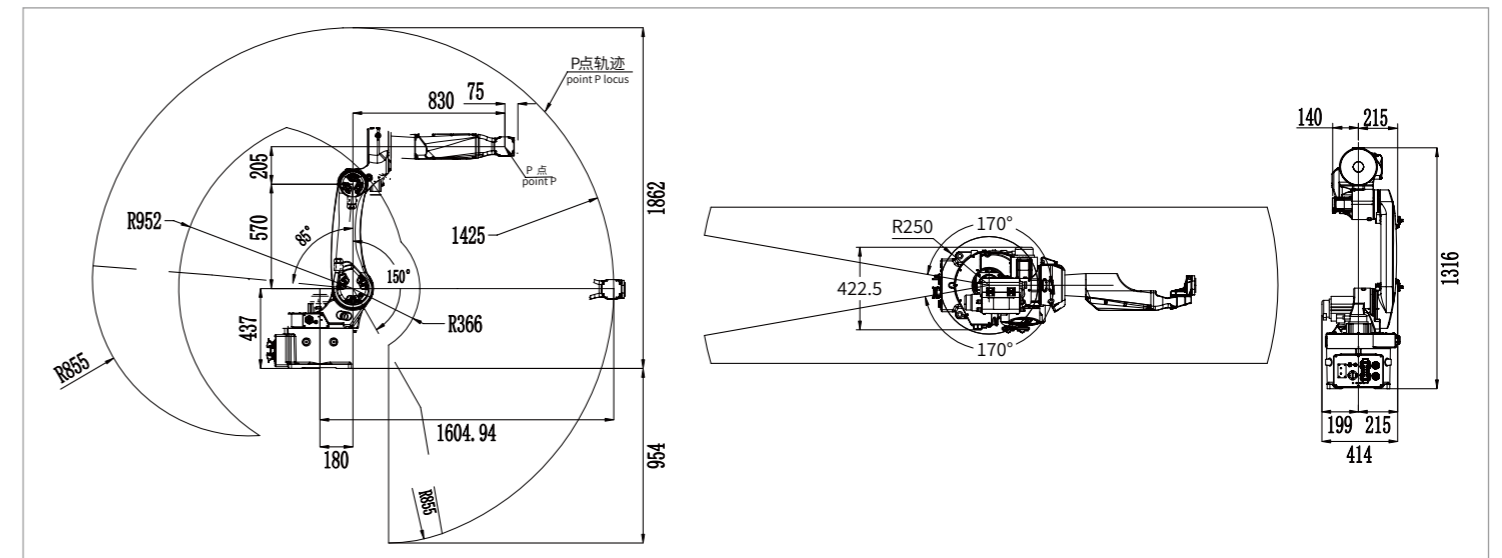


产品参数 / SPECIFICATIONS

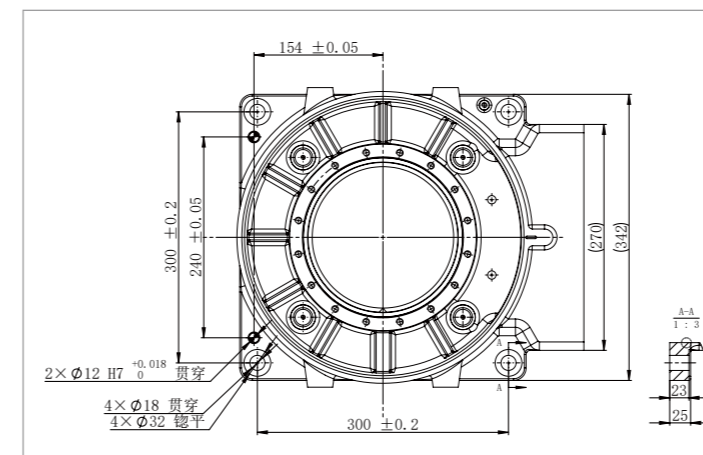
| | | |
|---------|------------------|--------------------------------|
| 型号 | ER12H-1600 | |
| 机构 | 多关节型机器人 | |
| 控制轴数 | 6轴 | |
| 手腕可搬运质量 | 12 kg | |
| 重复定位精度 | ±0.03 mm | |
| 本体质量 | 170 kg | |
| 可达半径 | 1604 mm | |
| 本体防护等级 | IP54 / IP67 (手腕) | |
| 控制柜防护等级 | IP20 / IP54 (选配) | |
| 驱动方式 | AC伺服驱动 | |
| 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 ² (0.5 G以下) |

| | | |
|----------------|----|----------------------------------------|
| 手腕允许 负载转矩 | J4 | 22 N·m |
| | J5 | 22 N·m |
| | J6 | 9.8 N·m |
| 手腕允许 负载转动惯量 | J4 | 0.65 kg·m ² |
| | J5 | 0.65 kg·m ² |
| | J6 | 0.17 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) |

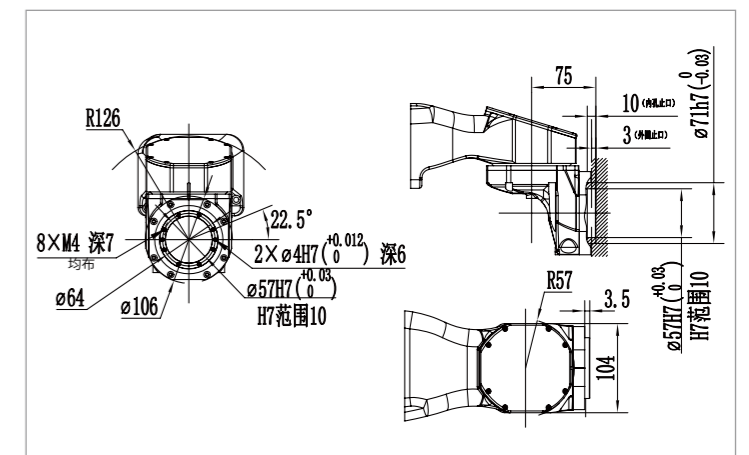
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



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