

ER20-1700

ER20-1700,
手腕可搬运质量20 kg,可达半径1722 mm。

- 功能特点
 - 得益于全新手腕设计，惯量和承载能力提升20%，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。
- 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



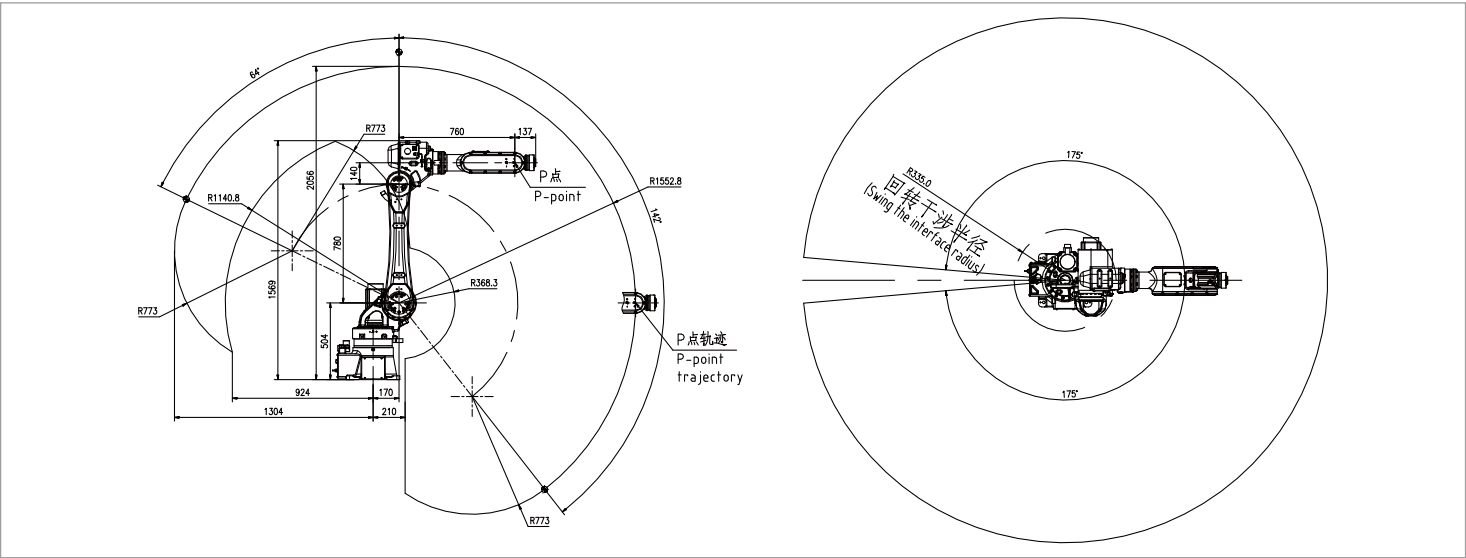
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

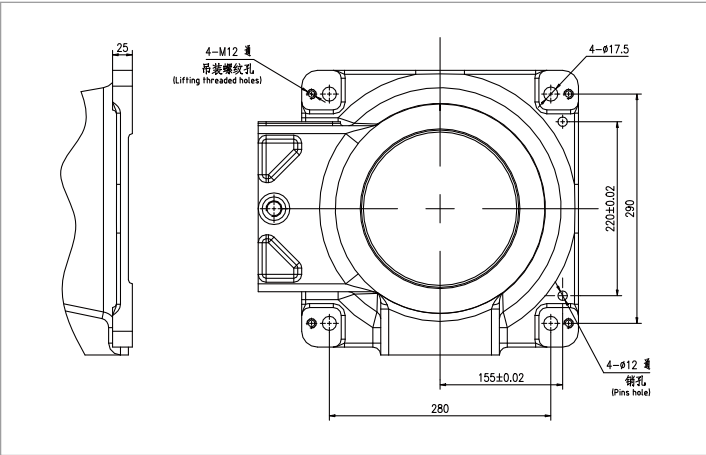
型号		ER20-1700
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		20 kg
重复定位精度		±0.05 mm
本体质量		220 kg
可达半径		1722 mm
本体防护等级		IP54 / IP67 (手腕)
控制柜防护等级		IP43
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	42 N·m
	J5	42 N·m
	J6	26 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	1.18 kg·m ²
	J5	1.18 kg·m ²
	J6	0.8 kg·m ²
最大单轴速度	J1	170°/sec
	J2	150°/sec
	J3	146°/sec
	J4	360°/sec
	J5	360°/sec
	J6	550°/sec
各轴运动范围	J1	±175°
	J2	+64°/-142°
	J3	+165°/-73°
	J4	±178°
	J5	±128°
	J6	±720°

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

