

ER12-1400

EFORT

ER12-1400,
手腕可搬运质量12 kg, 可达半径1391 mm。

■ 功能特点

具备工作范围广、负载能力强的特点；
高刚性的手腕设计和控制算法，可以提高机器人的定位精度和动态性能，重复定位精度最高可达到0.03 mm，定位时间0.2 s；
全封闭机械本体，结构紧凑，占地面积小仅为260 mm*260 mm，具备高防尘防水性能，以及特殊应用配置的二次防护特性。

■ 适用场景

可应用于搬运（机床上下料）、分拣、组装、打磨、抛光、弧焊等各种场景。

■ 适用行业

适用于PCB、电子制造、橡塑、金属制品等行业。



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



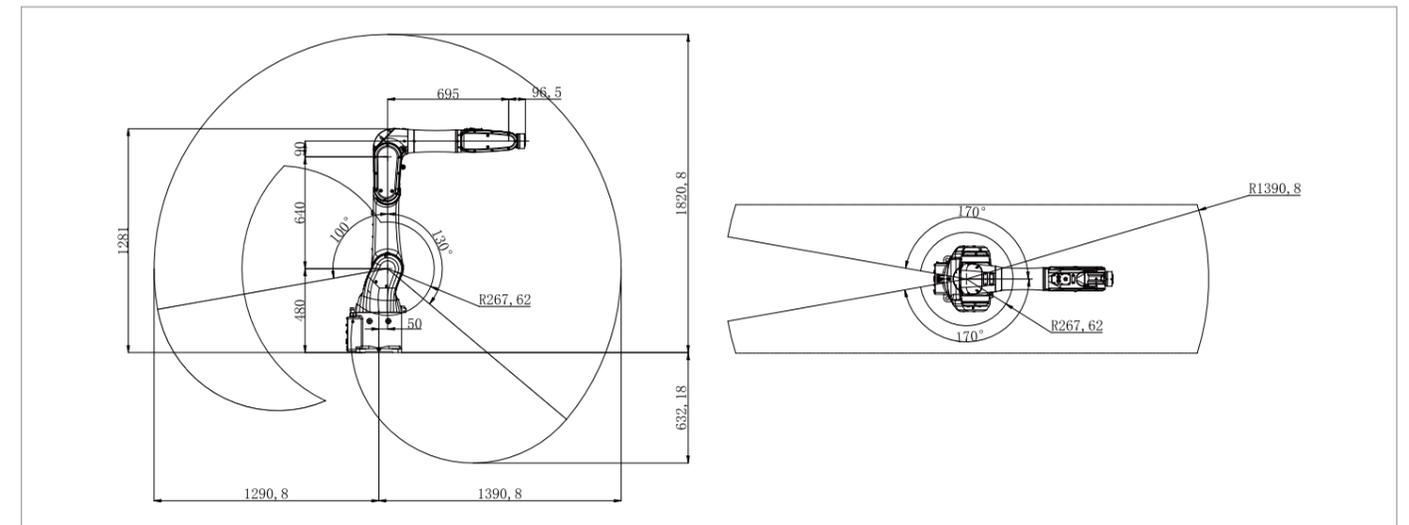
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

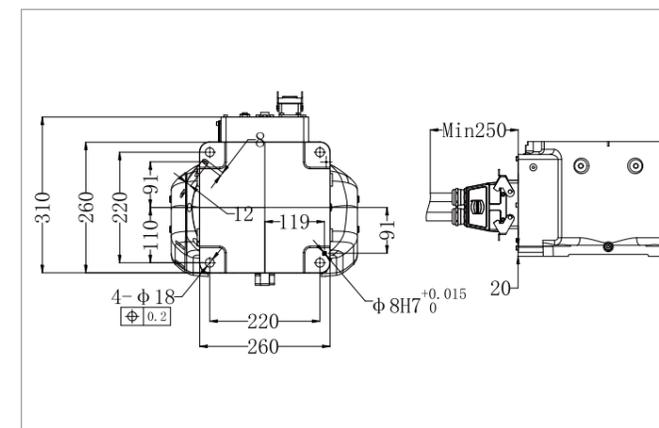
型号	ER12-1400	
机构	多关节型机器人	
控制轴数	6轴	
手腕可搬运质量	12 kg	
重复定位精度	±0.03 mm	
本体质量	90 kg	
可达半径	1391 mm	
本体防护等级	IP65 / IP67 (手腕)	
控制柜防护等级	IP20 / IP54 (选配)	
驱动方式	AC伺服驱动	
安装方式	地面、壁挂、顶吊	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	25 N·m
	J5	25 N·m
	J6	12 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	0.78 kg·m ²
	J5	0.78 kg·m ²
	J6	0.3 kg·m ²
最大单轴速度	J1	200°/sec
	J2	180°/sec
	J3	220°/sec
	J4	400°/sec
	J5	420°/sec
	J6	600°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+100°/-130°
	J3	+193°/-75°
	J4	±190°
	J5	±120°
	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

