

# ER6-2000

ER6-2000,  
手腕可搬运质量6 kg, 可达半径2010 mm。

- 功能特点
  - 可集成功能齐全的弧焊工艺包，满足多种场景的自动化焊接需求；
  - 加长小臂设计，帮助客户轻松应对复杂表面对象，如卫浴洁具喷釉和钢结构焊接等。
- 适用场景
  - 可应用于搬运、喷涂、弧焊等各种场景。
- 适用行业
  - 适用于卫浴陶瓷、橡塑、金属制品、教育培训等行业。



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      |       | ER6-2000                       |
| 机构      |       | 多关节型机器人                        |
| 控制轴数    |       | 6轴                             |
| 手腕可搬运质量 |       | 6 kg                           |
| 重复定位精度  |       | ±0.05 mm                       |
| 本体质量    |       | 195 kg                         |
| 可达半径    |       | 2010 mm                        |
| 本体防护等级  |       | IP54 / IP67 (手腕)               |
| 控制柜防护等级 |       | IP54                           |
| 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 <sup>2</sup> (0.5 G以下) |

|                |    |                       |
|----------------|----|-----------------------|
| 手腕允许<br>负载转矩   | J4 | 12 N·m                |
|                | J5 | 12 N·m                |
|                | J6 | 6 N·m                 |
| 手腕允许<br>负载转动惯量 | J4 | 0.4 kg·m <sup>2</sup> |
|                | J5 | 0.4 kg·m <sup>2</sup> |
|                | J6 | 0.2 kg·m <sup>2</sup> |
| 最大单轴速度         | J1 | 160°/sec              |
|                | J2 | 160°/sec              |
|                | J3 | 160°/sec              |
|                | J4 | 300°/sec              |
|                | J5 | 300°/sec              |
|                | J6 | 500°/sec              |
| 各轴运动范围         | J1 | ±165°                 |
|                | J2 | +80°/-135°            |
|                | J3 | +155°/-81°            |
|                | J4 | ±180°                 |
|                | J5 | ±130°                 |
|                | J6 | ±360°                 |

## 动作范围 / OPERATING SPACE

