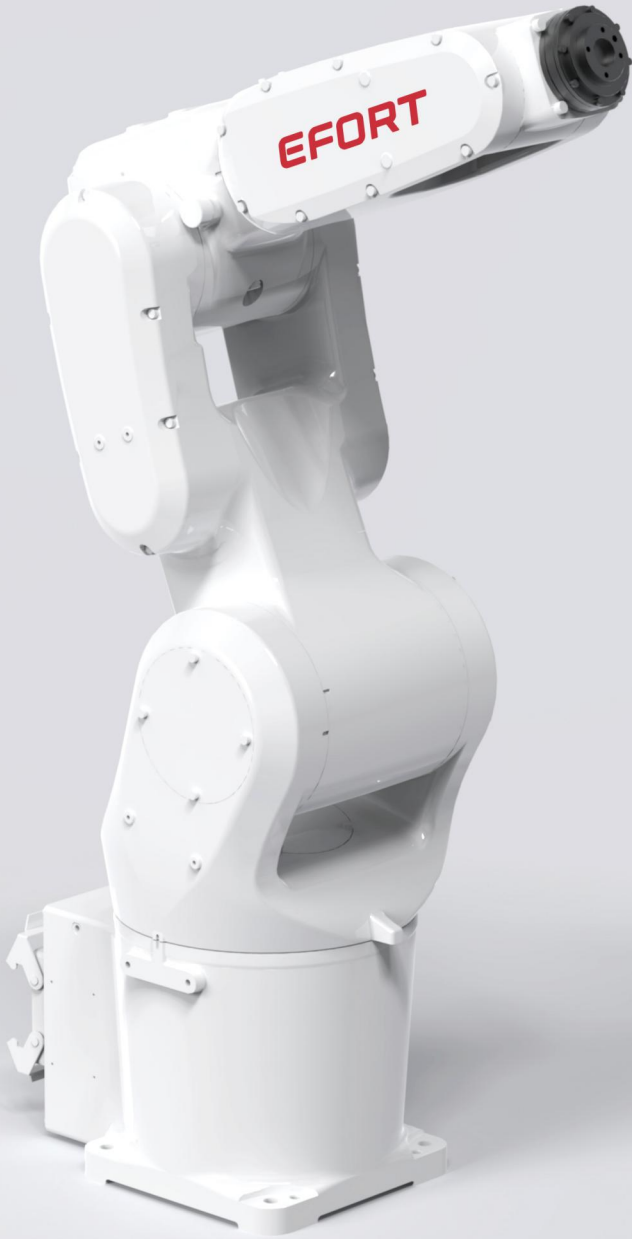


ER10-700

ER10-700,
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



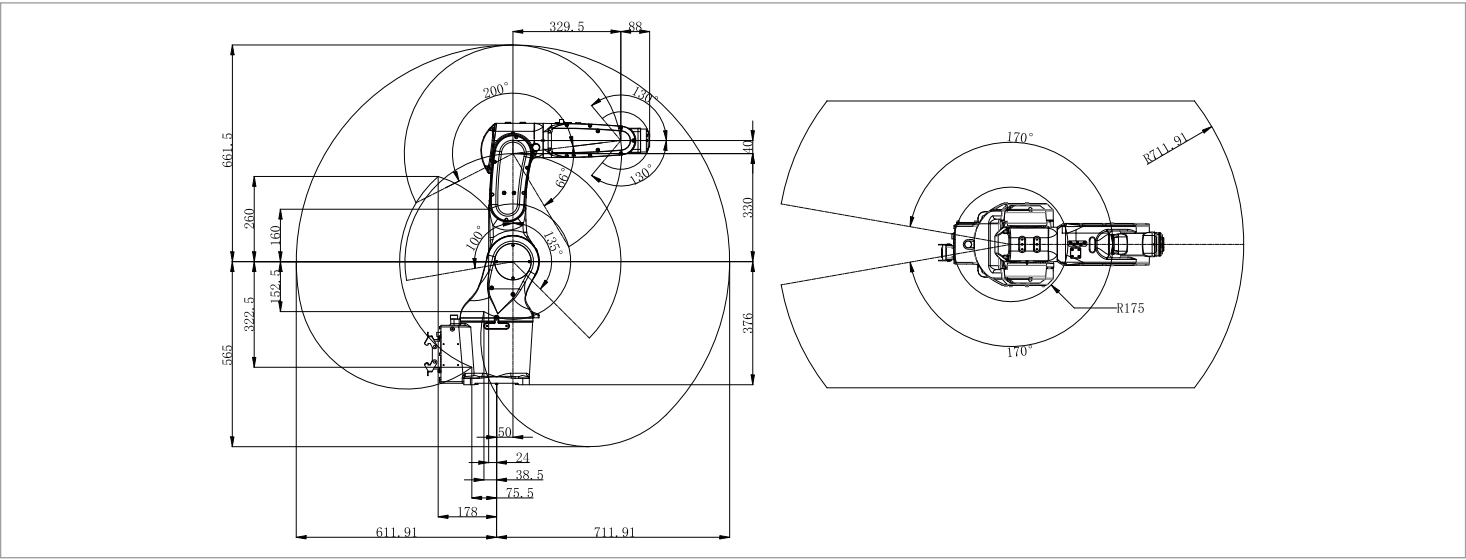
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

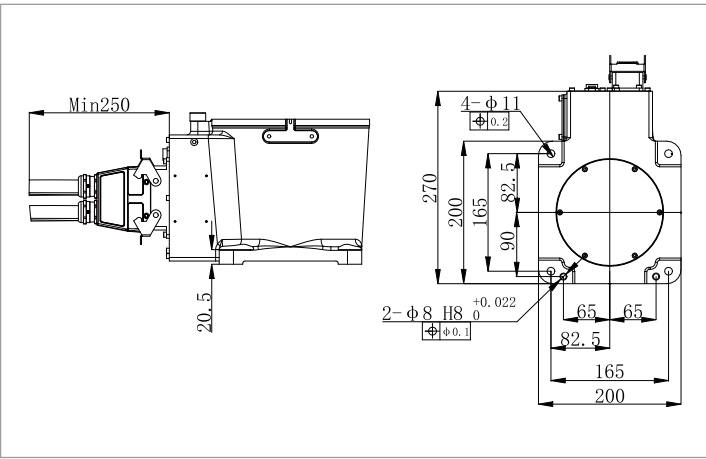
型号		ER10-700
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		10 kg
重复定位精度		±0.02 mm
本体质量		41 kg
可达半径		712 mm
本体防护等级		IP65/IP67 (手腕)
控制柜防护等级		IP20/IP54 (选配)
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

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°

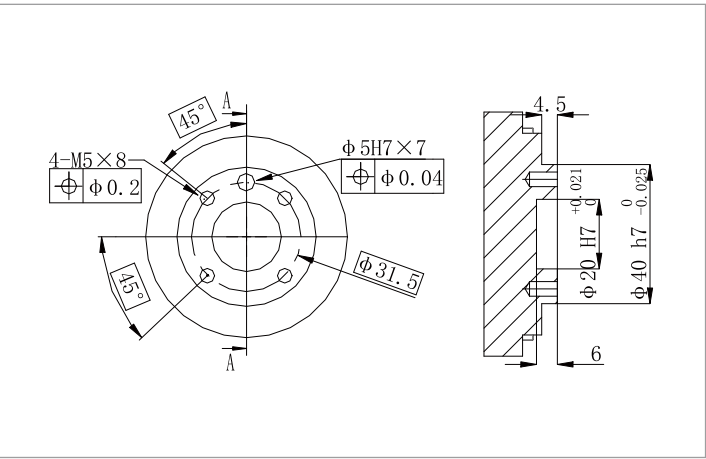
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



*最终解释权归埃夫特智能机器人股份有限公司所有，如有更新，恕不另行通知。