

ER12-1400

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



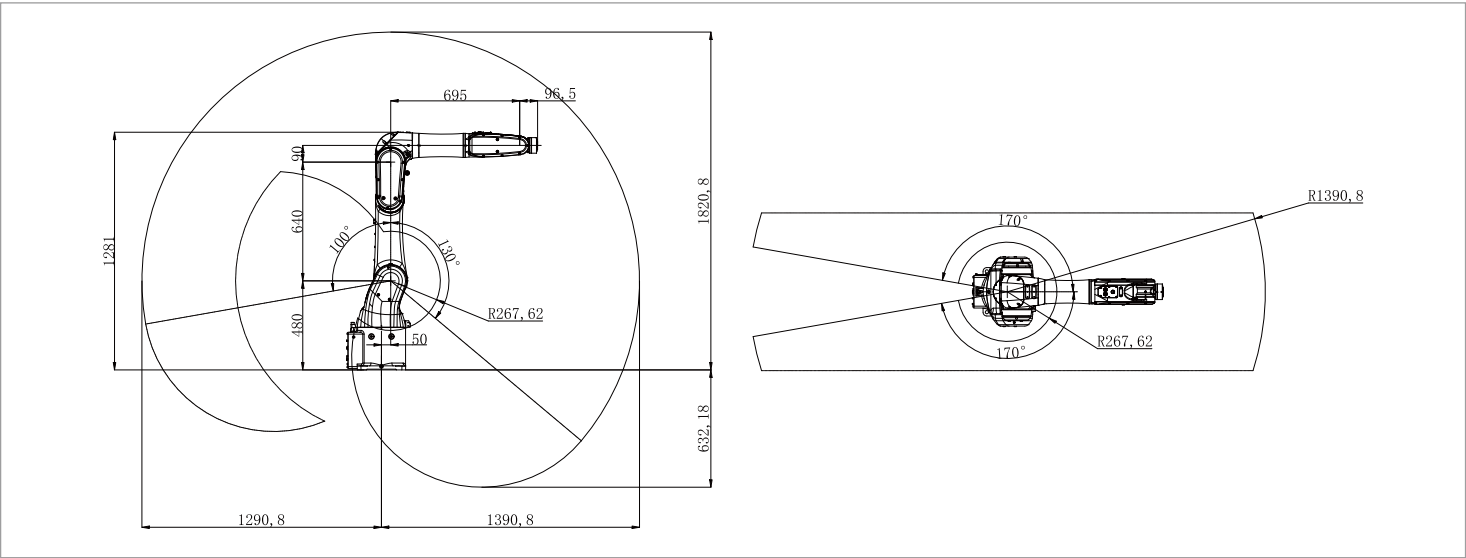
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

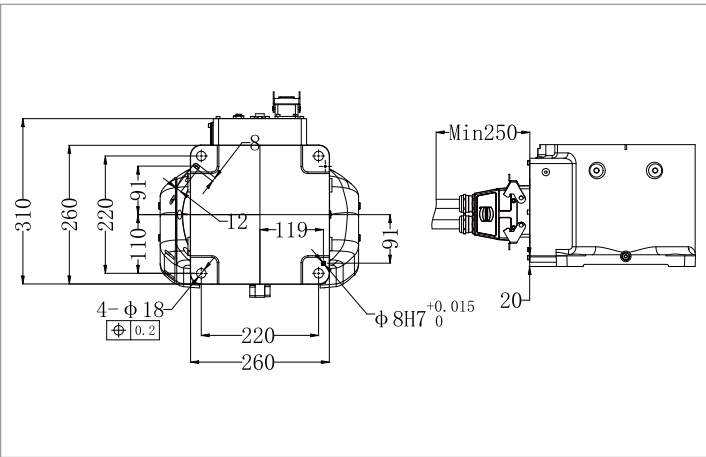
型号		ER12-1400
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		12 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		90 kg
可达半径		1391 mm
本体防护等级		IP65 / IP67 (手腕)
控制柜防护等级		IP20 / IP54 (选配)
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、壁挂、顶吊
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

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°

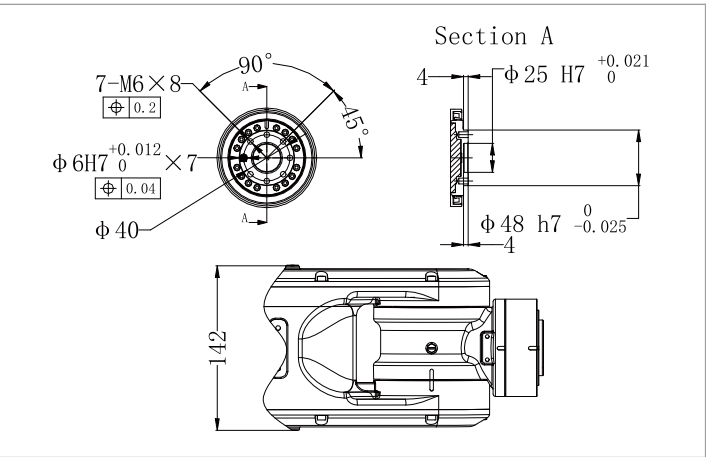
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



*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。