

ER15H-1400,
手腕可搬运质量15 kg, 可达半径1479 mm。

得益于大中空设计,可中空走线,有效提升线缆使用寿命,狭小空间姿态变化更灵活;

高刚性齿轮箱,抗冲击性强,帮助客户挑战各种应用场景;

高刚性本体设计,机器人动态性能更强,高速运行更稳定。

可应用于搬运、分拣、打磨、抛光等各种场景。

适用于PCB、金属制品、光伏等行业。



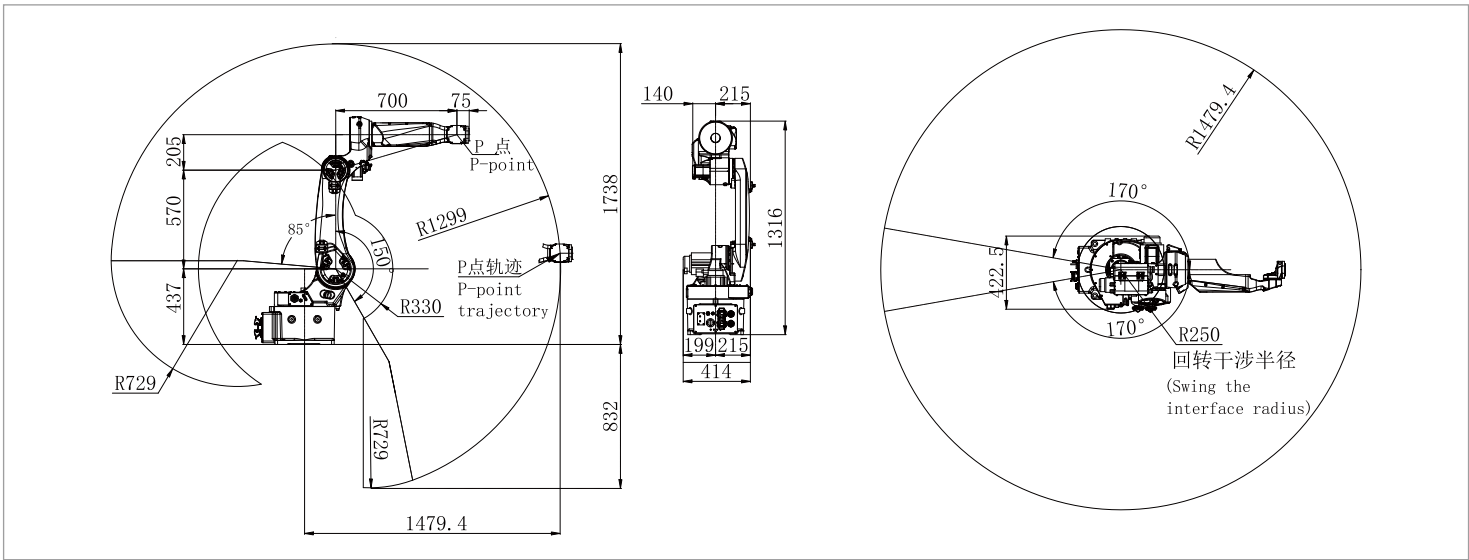
公司热线:400-052-8877
公司地址:中国(安徽)自由贸易试验区芜湖片区万春东路96号
WWW.EFORT.COM.CN

产品参数 / SPECIFICATIONS

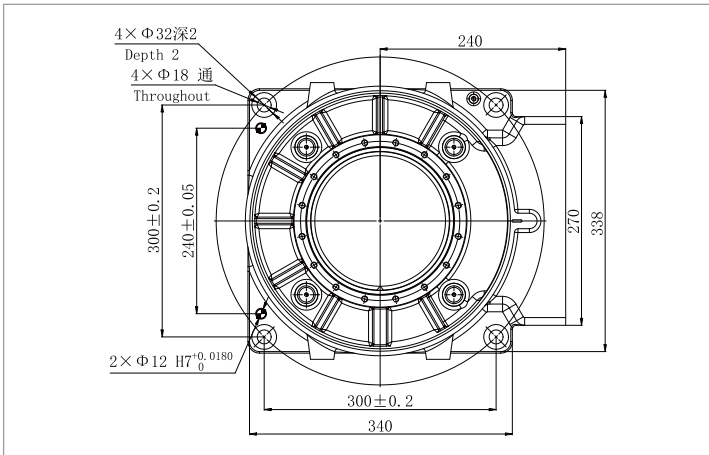
型号		ER15H-1400
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		15 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		165 kg
可达半径		1479 mm
本体防护等级		IP54 / IP67(手腕)
控制柜防护等级		IP20 / IP54(选配)
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45℃
	环境湿度	RH≤80%(无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	26 N·m
	J5	26 N·m
	J6	11 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	0.9 kg·m ²
	J5	0.9 kg·m ²
	J6	0.3 kg·m ²
最大单轴速度	J1	265°/sec
	J2	255°/sec
	J3	270°/sec
	J4	450°/sec
	J5	450°/sec
	J6	700°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+85°-150°
	J3	+175°-85°
	J4	±190°
	J5	±190° (集成应用线缆外置时) ±140° (集成应用线缆内置时)
	J6	±450° (集成应用线缆外置时) ±220° (集成应用线缆内置时)

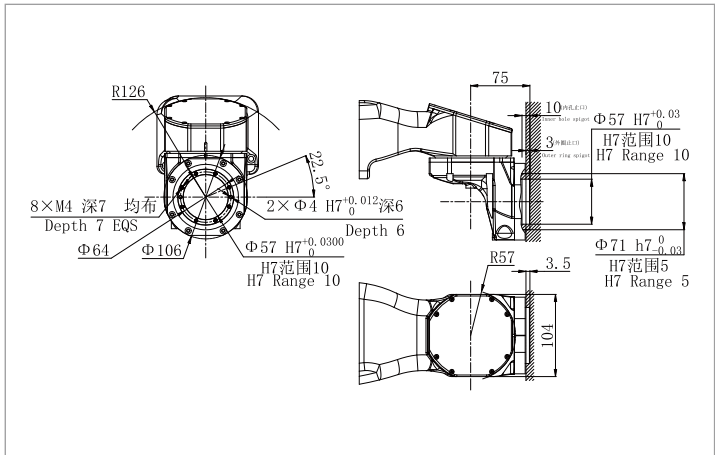
动作范围/OPERATING SPACE



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。

相关信息发布时间 2025/04