EXR12-900

EFORT

EXR12-900,
手腕可搬运质量12 kg，可达半径944 mm。

■ **功能特点**

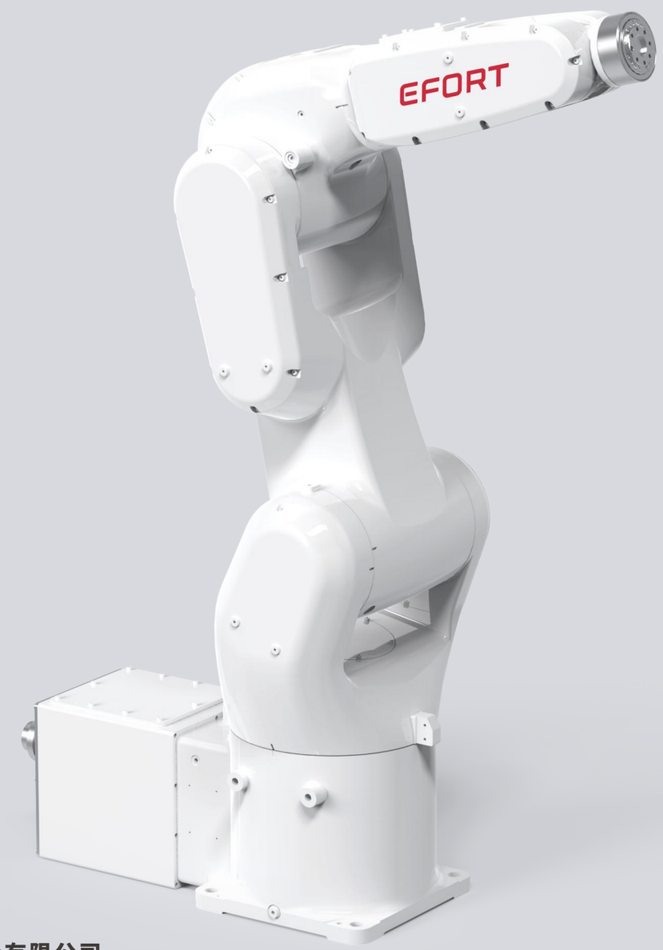
基于埃夫特成熟平台研发设计，稳定可靠；

无电池编码器，全密封设计，线缆全包裹，完整腔体的闭环防爆控制，更安全；

防爆等级：Ex db ib pxb IIC T6 Gb、Ex ib pxb tb IIIC T80°C Db 可用于1区及21区危险环境；

■ **适用场景**

可应用于搬运、分拣、组装、打磨、抛光、喷涂等应用的粉尘或者气体防爆场景。



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

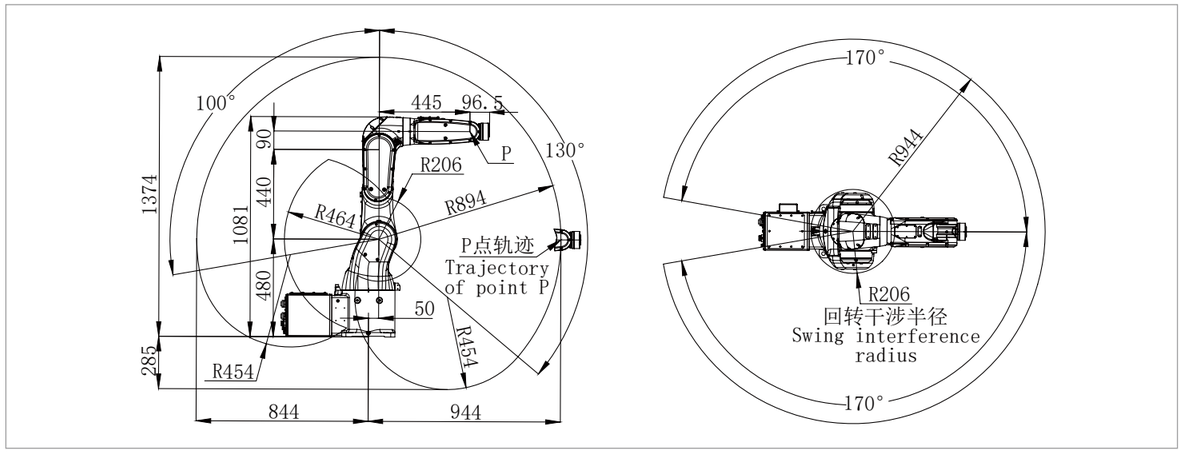
扫码查看说明书

产品参数 /SPECIFICATIONS

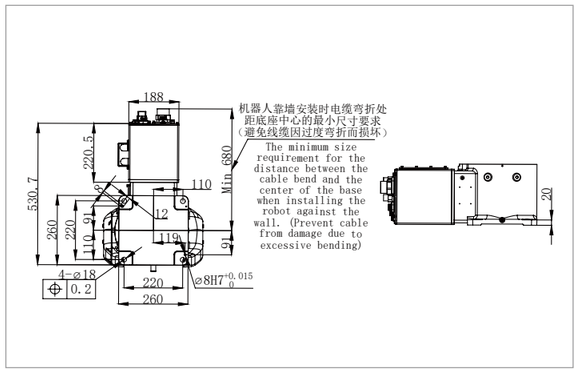
型号		EXR12-900
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		12 kg
重复定位精度		±0.02 mm
本体质量		90 kg
可达半径		944 mm
本体防护等级		IP65
控制柜防护等级		IP54
防爆等级		Ex db ib pxb IIC T6 Gb Ex ib pxb tb IIIC T80°C Db
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

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	245°/sec
	J2	225°/sec
	J3	330°/sec
	J4	500°/sec
	J5	420°/sec
	J6	720°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+100°/-130°
	J3	+193°/-75°
	J4	±190°
	J5	±120°
	J6	±360°

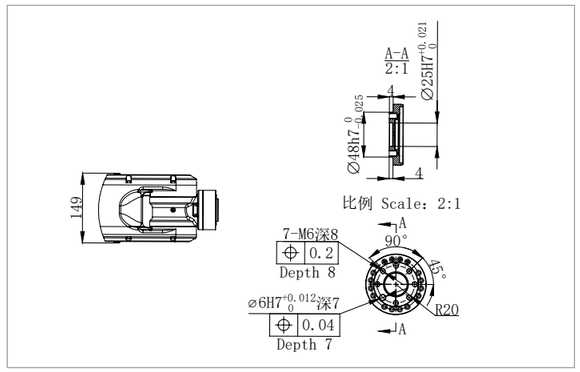
动作范围/OPERATING SPACE



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。

相关信息发布时间 2025/07