

中负载机器人

ER25-1800

ER25-1800是一款中负载机器人，
手腕部可搬运负载25 kg，工作可达半径1850 mm。

■ 功能特点

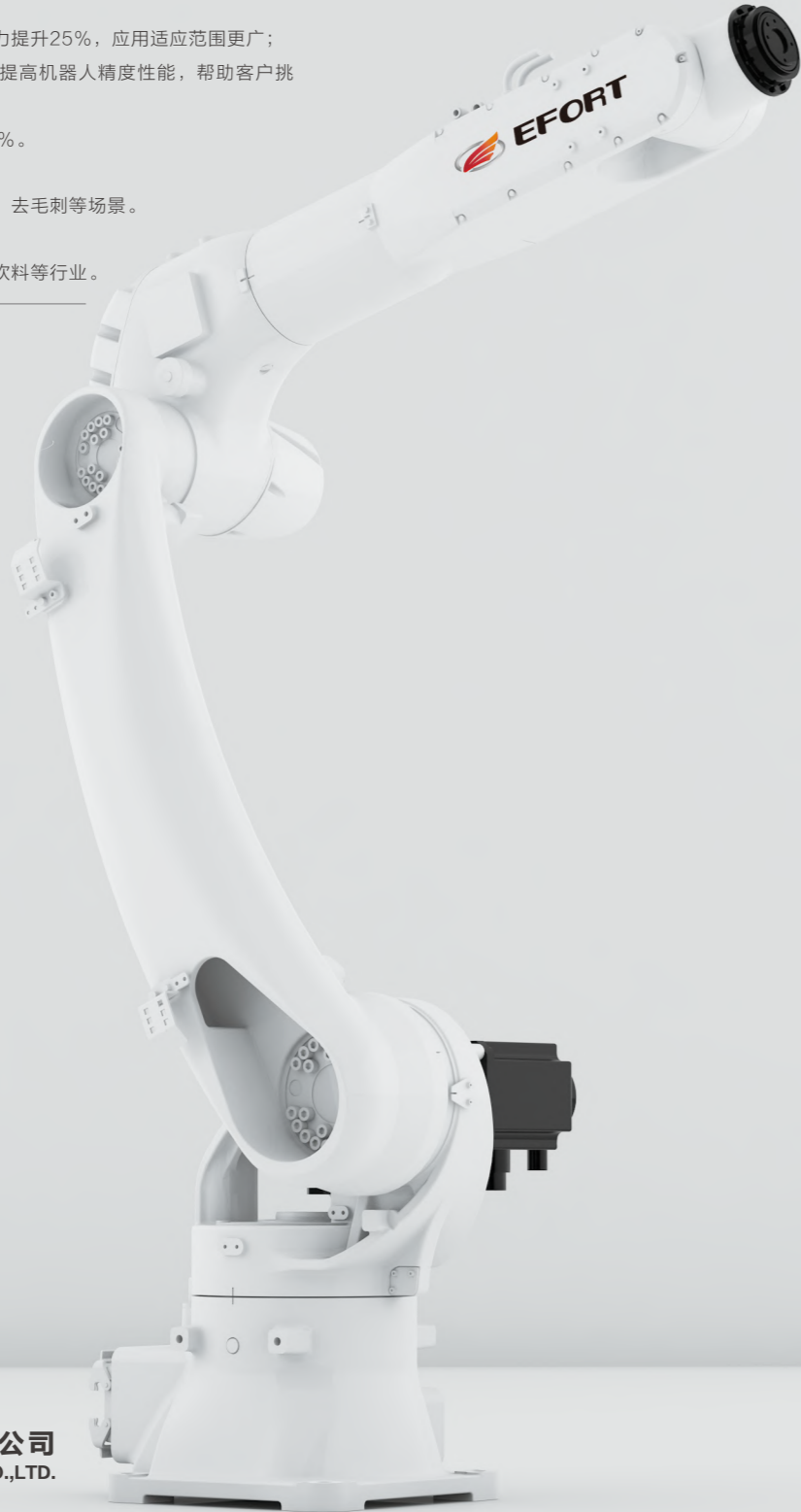
得益于手腕全新设计，惯量和承载能力提升25%，应用适应范围更广；
高刚性传动设计与先进的轨迹算法，提高机器人精度性能，帮助客户挑战各种应用场景；
本体重量更轻，相对前代产品降低20%。

■ 适用场景

可应用于搬运、上下料、装配、打磨、去毛刺等场景。

■ 适用行业

适用于金属部件、光伏、物流、食品饮料等行业。

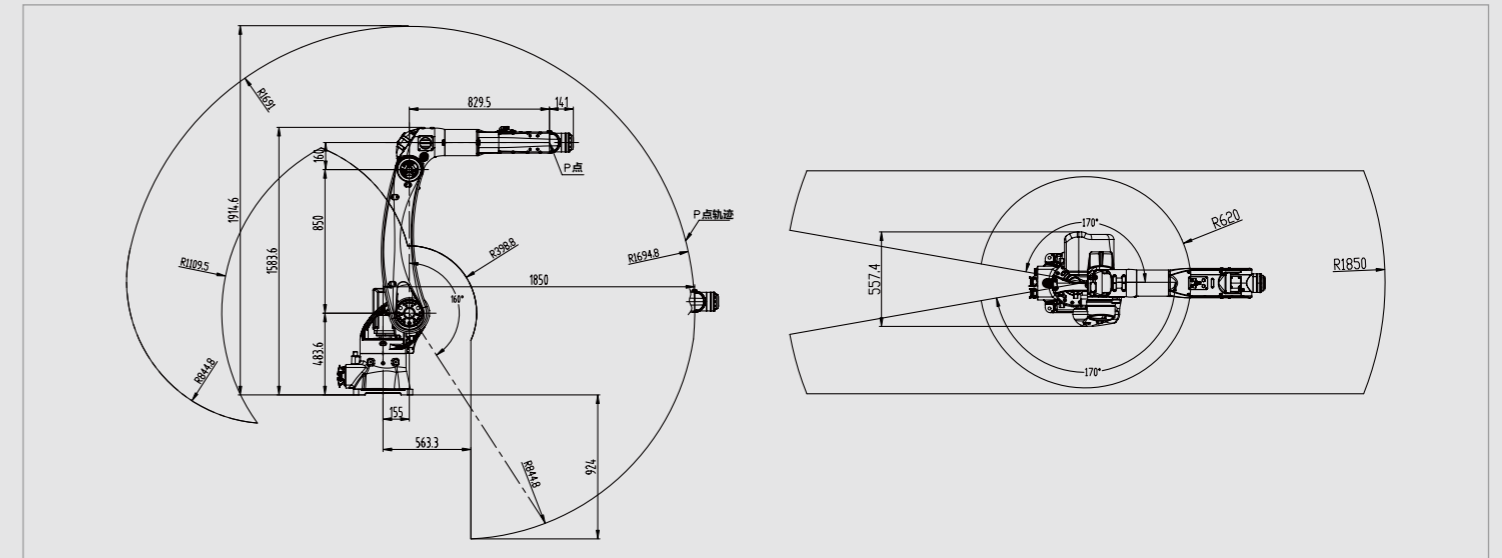


产品参数 / SPECIFICATIONS

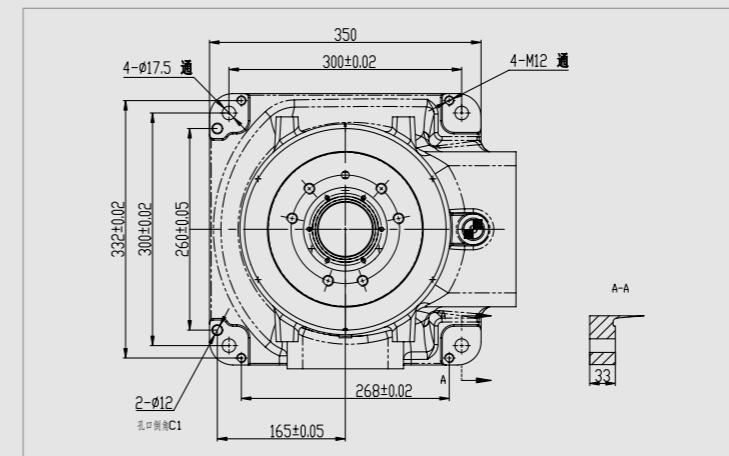
| | | |
|----------|-----------------------|--------------------------------|
| 型号 | ER25-1800 | |
| 机构 | 多关节型机器人 | |
| 轴数 | 6轴 | |
| 手腕部可搬运负载 | 25 kg | |
| 重复定位精度 | ±0.05 mm | |
| 本体重量 | 175 kg | |
| 最大臂展 | 1850 mm | |
| 本体防护等级 | IP67 (手腕) / IP54 (其它) | |
| 电柜防护等级 | IP20 / IP54 (选配) | |
| 驱动方式 | 使用AC伺服电机进行电气伺服驱动 | |
| 安装方式 | 地面安装、倒挂安装、侧挂安装 | |
| 安装条件 | 环境温度 | 0~45 °C |
| | 环境湿度 | 通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象) |
| | 振动加速度 | 4.9 m/s ² (0.5 G以下) |

| | | |
|----------|----|-----------------------|
| 手腕允许扭矩 | J4 | 50 N.m |
| | J5 | 50 N.m |
| | J6 | 30 N.m |
| 手腕允许惯性力矩 | J4 | 2.2 kg.m ² |
| | J5 | 2.2 kg.m ² |
| | J6 | 1.5 kg.m ² |
| 最大单轴速度 | J1 | 220°/sec |
| | J2 | 180°/sec |
| | J3 | 200°/sec |
| | J4 | 360°/sec |
| | J5 | 360°/sec |
| | J6 | 410°/sec |
| 各轴运动范围 | J1 | ±170° |
| | J2 | +77°/-160° |
| | J3 | +165°/-85° |
| | J4 | ±190° |
| | J5 | ±130° |
| | J6 | ±360° |

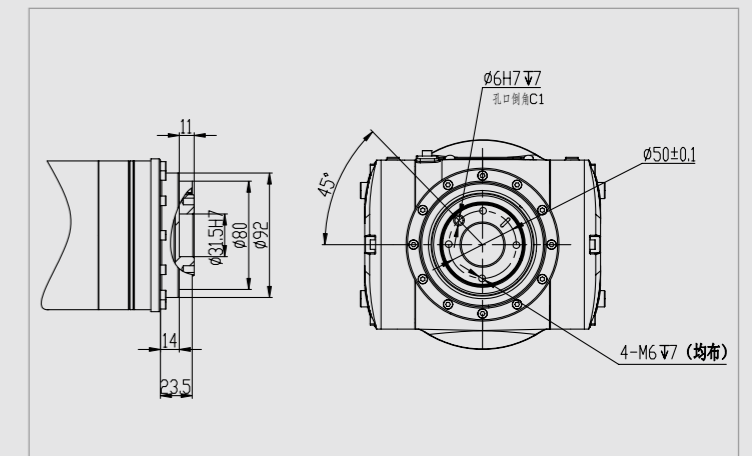
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书