

# 重载桌面系列



重载桌面系列机器人负载能力强，工作范围广，  
精准、高效、灵活紧凑，能显著提高生产效率。

## 01 功能特点

重载桌面系列包含多个版本，  
负载/工作范围分别为8kg/1.3m，10kg/1.1m，12kg/0.9m，  
适用于电子、一般工业、汽车、新能源等多种行业应用场景。



### 精准

高刚性和轻量化的设计，  
重复定位精度可达0.02mm。



### 紧凑

结构紧凑，IP67全封闭设计，  
占地260mm\*260mm，可狭窄密闭空间部署。



### 高效

标准门型节拍0.42s，  
更强的负载能力、更广的工作范围。



### 强劲

机器人手腕具备更高的扭矩、惯量以及刚性。

## 02 主要应用

物料搬运、拾取、上下料、装配与测试、抛光、焊接。



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

## 重载桌面系列机器人

# ER8-1300

ER8-1300是重载桌面系列中的一款机器人，  
手腕部可搬运质量8 kg，工作可达半径1291 mm。

### ■ 适用行业

适用于新能源、PCB、汽车电子等行业。

### ■ 适用场景

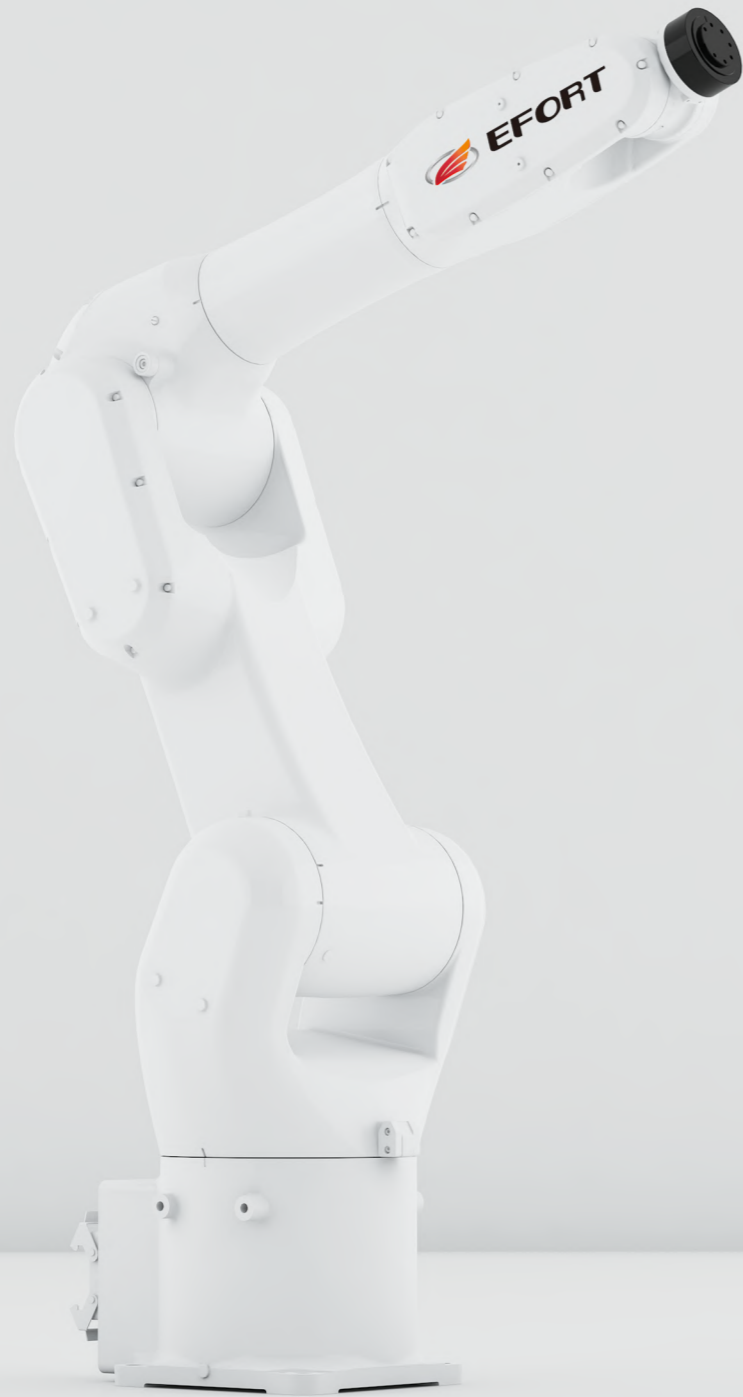
可应用于搬运、分拣、装配、上下料、焊接。



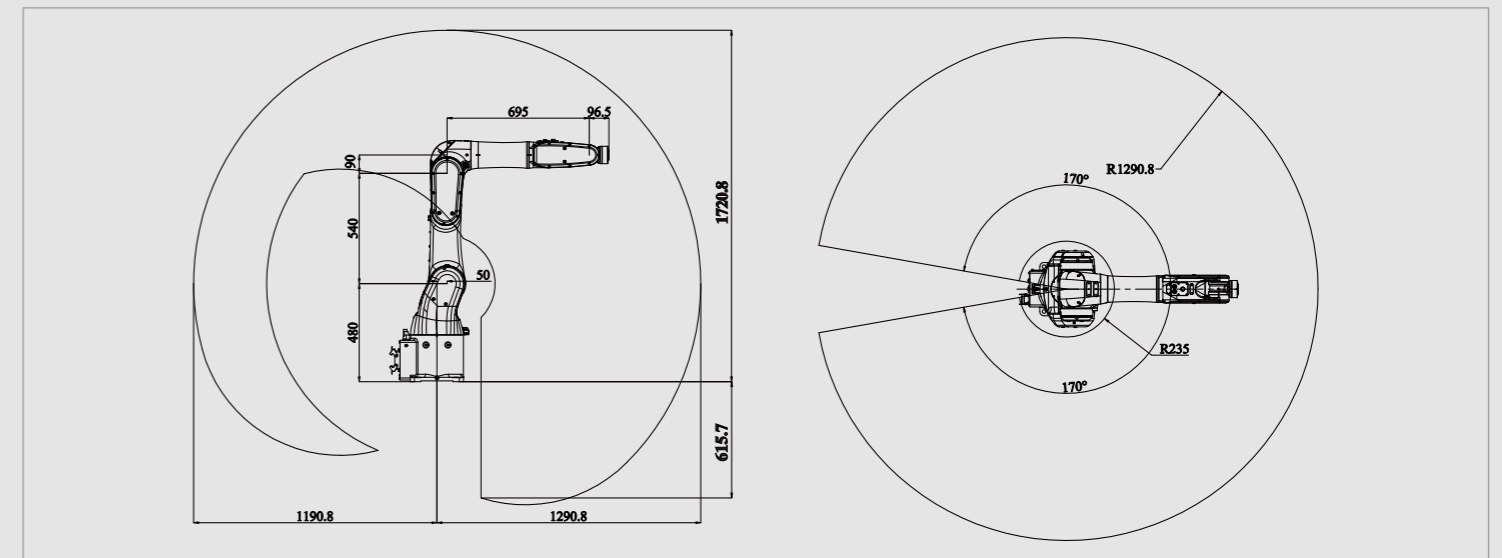
### 产品参数 / SPECIFICATIONS

型号	ER8-1300	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	8 kg	
重复定位精度	±0.03 mm	
本体重量	80 kg	
最大臂展	1291 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	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、支架安装、倒置安装	
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 <sup>2</sup> (0.5G以下)

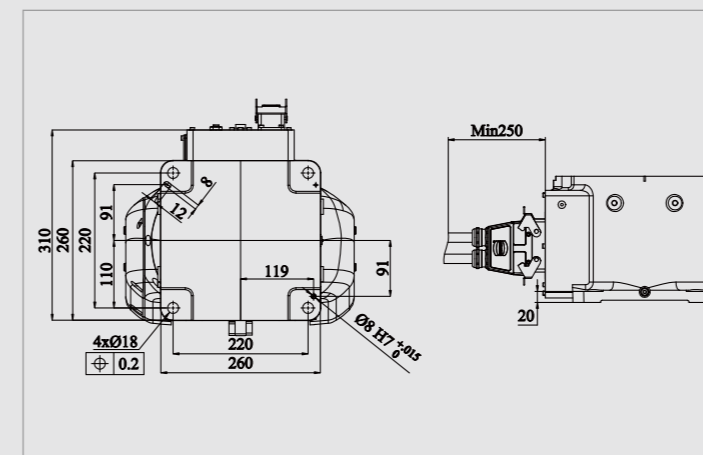
手腕容许扭矩	J4	25 N.m
	J5	25 N.m
	J6	12 N.m
手腕容许惯性力矩	J4	0.78 kg.m <sup>2</sup>
	J5	0.78 kg.m <sup>2</sup>
	J6	0.3 kg.m <sup>2</sup>
最大单轴速度	J1	230°/sec
	J2	190°/sec
	J3	240°/sec
	J4	500°/sec
	J5	420°/sec
	J6	720°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+100°/-130°
	J3	+193°/-75°
	J4	±190°
	J5	±120°
	J6	±360°



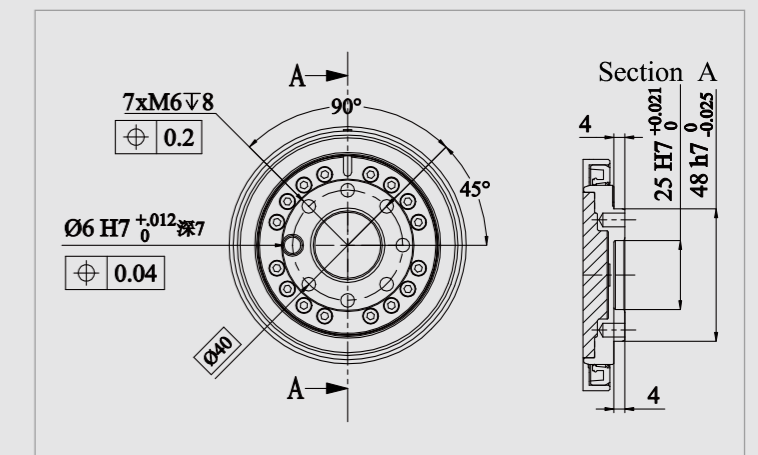
### 动作范围 / OPERATING SPACE



### 底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



### 末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



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

## 重载桌面系列机器人

# ER10-1100

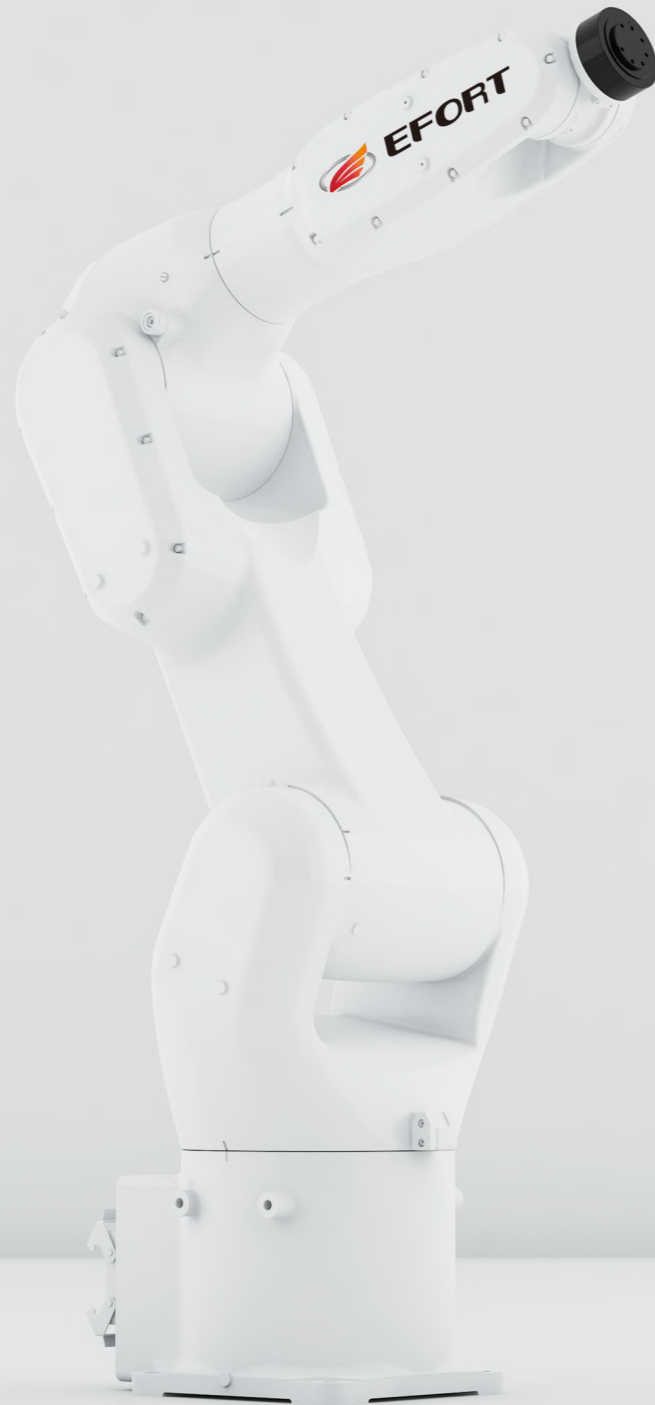
ER10-1100是重载桌面系列中的一款机器人，  
手腕部可搬运质量10 kg，工作可达半径1142 mm。

### ■ 适用行业

适用于3C、汽车电子、金属制品、新能源等行业。

### ■ 适用场景

可应用于搬运、分拣、装配、上下料、焊接。

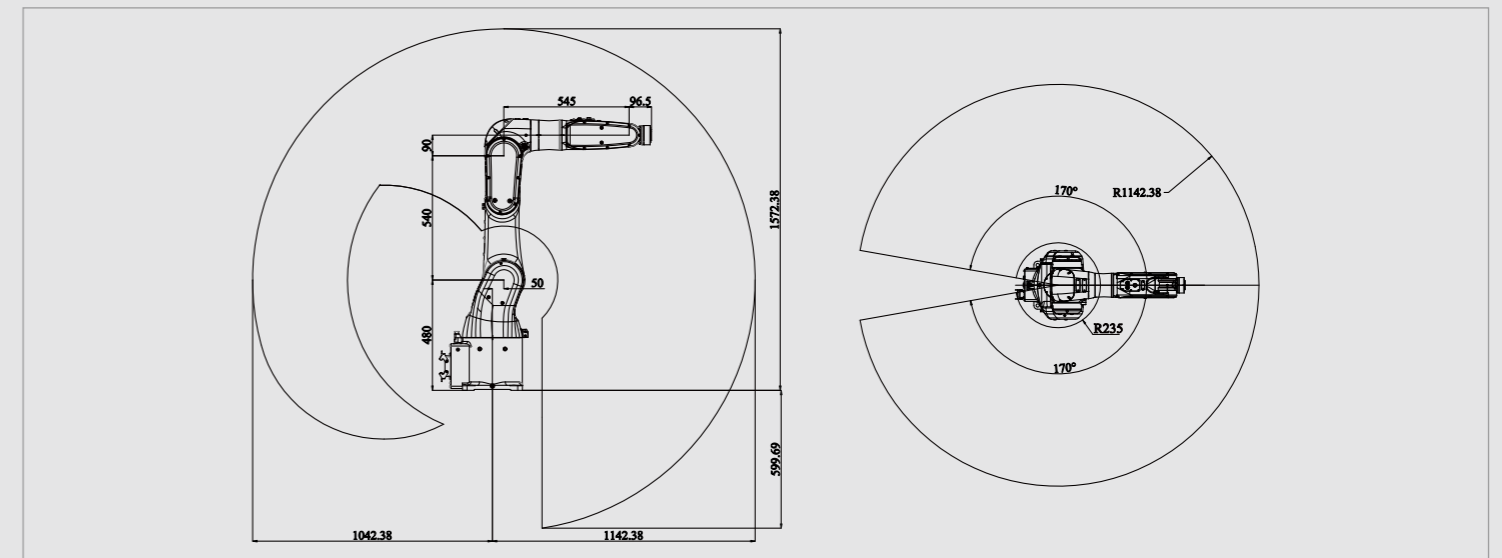


### 产品参数 / SPECIFICATIONS

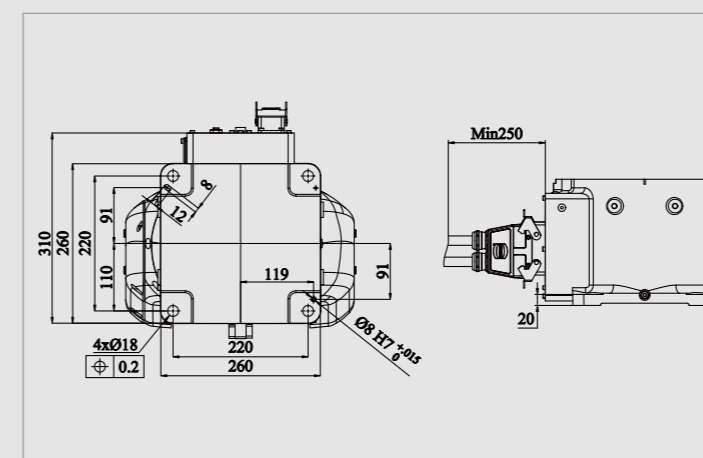
型号	ER10-1100	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	10 kg	
重复定位精度	±0.025 mm	
本体重量	78 kg	
最大臂展	1142 mm	
本体防护等级	IP65 / IP67 (手腕)	
控制柜防护等级	IP20 / IP54 (选配)	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、支架安装、倒置安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5G以下)

手腕容许扭矩	J4	25 N.m
	J5	25 N.m
	J6	12 N.m
手腕容许惯性力矩	J4	0.78 kg.m <sup>2</sup>
	J5	0.78 kg.m <sup>2</sup>
	J6	0.3 kg.m <sup>2</sup>
最大单轴速度	J1	230°/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°

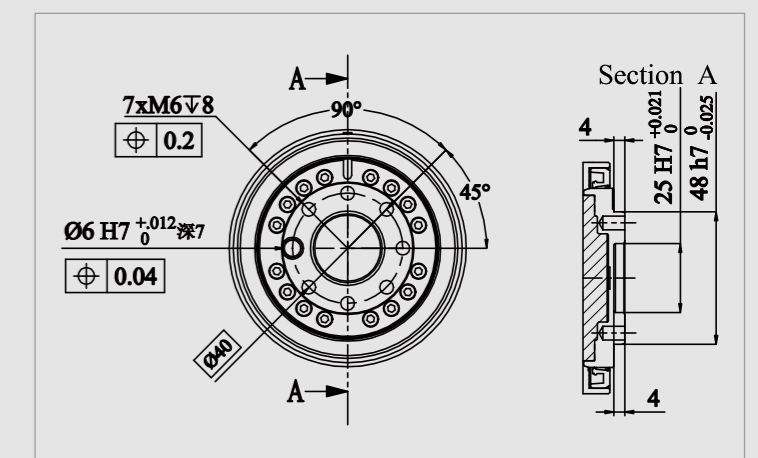
### 动作范围 / OPERATING SPACE



### 底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



### 末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



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

## 重载桌面系列机器人

# ER12-900

ER12-900是重载桌面系列中的一款机器人，  
手腕部可搬运质量12 kg，工作可达半径944 mm。

### ■ 适用行业

适用于金属制品、3C、汽车电子等行业。

### ■ 适用场景

可应用于抛光、搬运、分拣、装配、上下料。

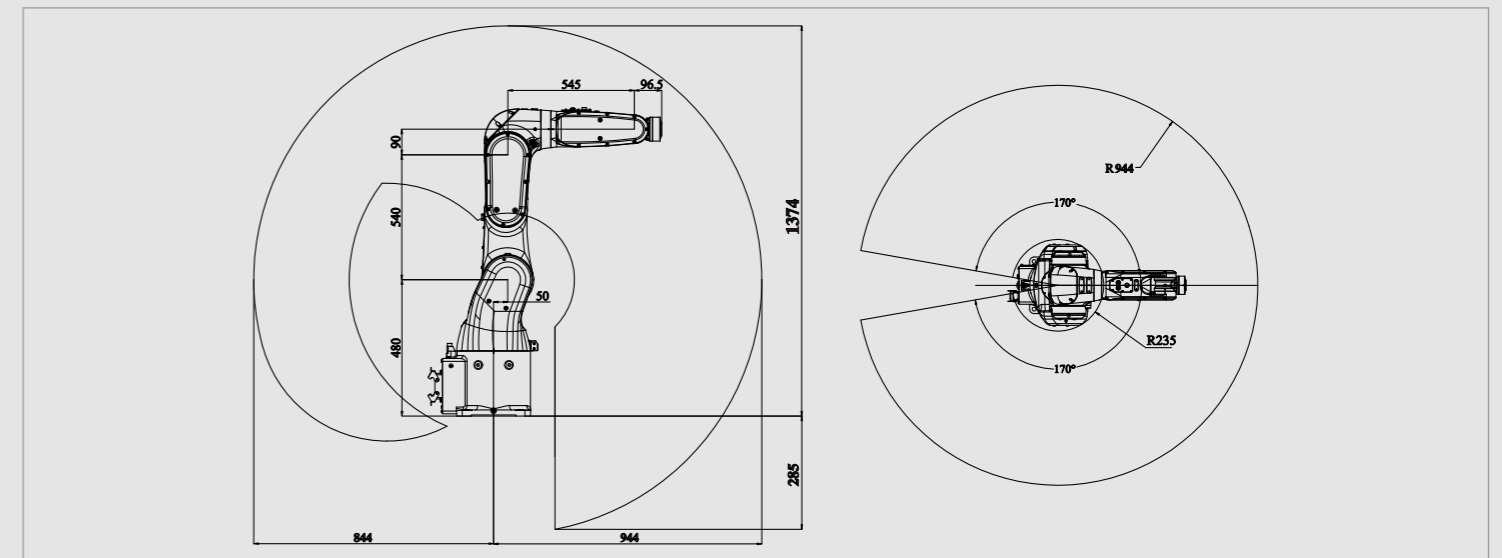


### 产品参数 / SPECIFICATIONS

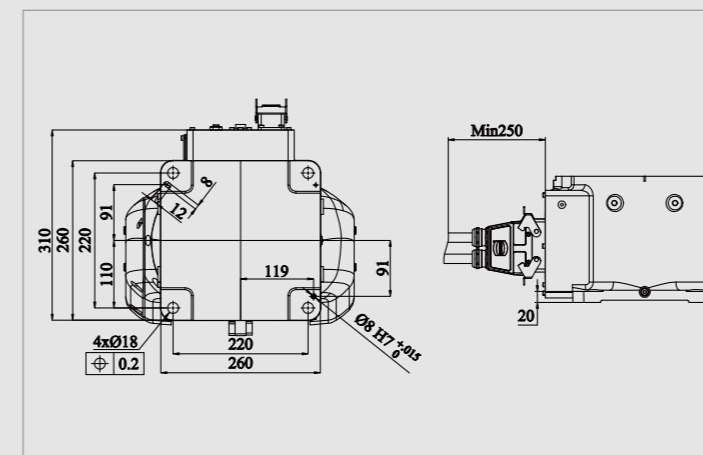
型号	ER12-900	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	12 kg	
重复定位精度	±0.02 mm	
本体重量	75 kg	
最大臂展	944 mm	
本体防护等级	IP65 / IP67 (手腕)	
控制柜防护等级	IP20 / IP54 (选配)	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、支架安装、倒置安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5G以下)

手腕容许扭矩	J4	25 N.m
	J5	25 N.m
	J6	12 N.m
手腕容许惯性力矩	J4	0.78 kg.m <sup>2</sup>
	J5	0.78 kg.m <sup>2</sup>
	J6	0.3 kg.m <sup>2</sup>
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°

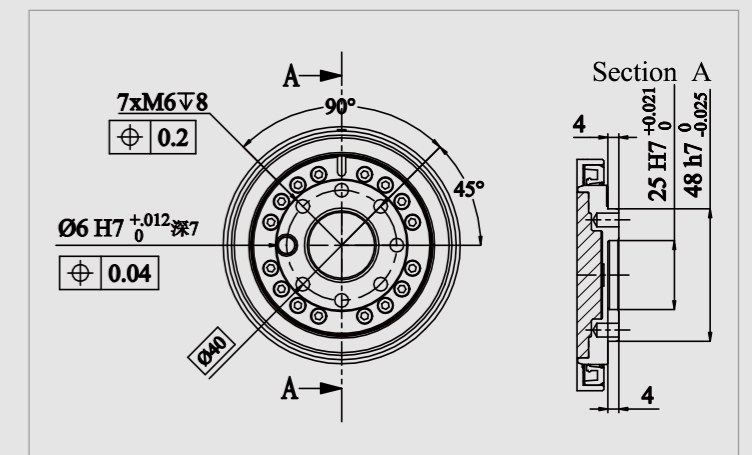
### 动作范围 / OPERATING SPACE



### 底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



### 末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



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