

## 桌面型机器人

# ER3-600

ER3-600是一款小负载桌面型机器人，  
手腕部可搬运质量3 kg，工作可达半径593 mm。

### ■ 功能特点

得益于结构紧凑、内置线缆的设计，ER3-600可以被轻松集成和安装，  
帮助客户克服苛刻空间安装要求；

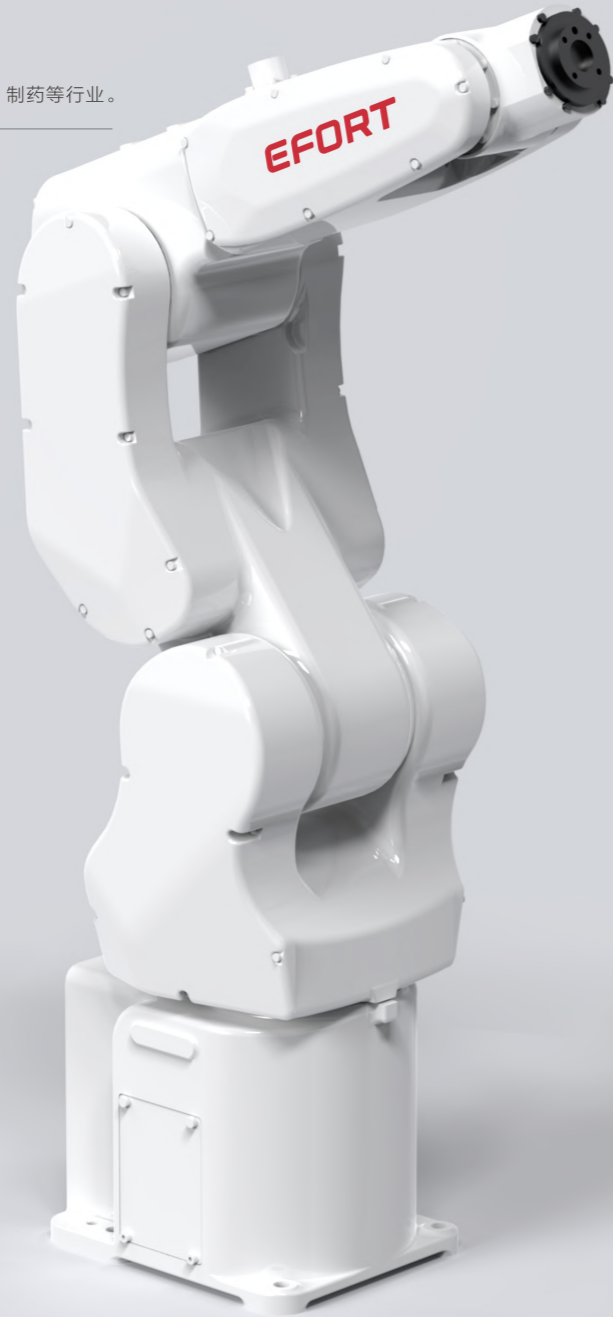
ER3-600也有为教学方案定制的拆装版，可满足智能制造教学要求。

### ■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配等场景。

### ■ 适用行业

适用于3C、食品饮料、金属部件、教育，塑料、制药等行业。



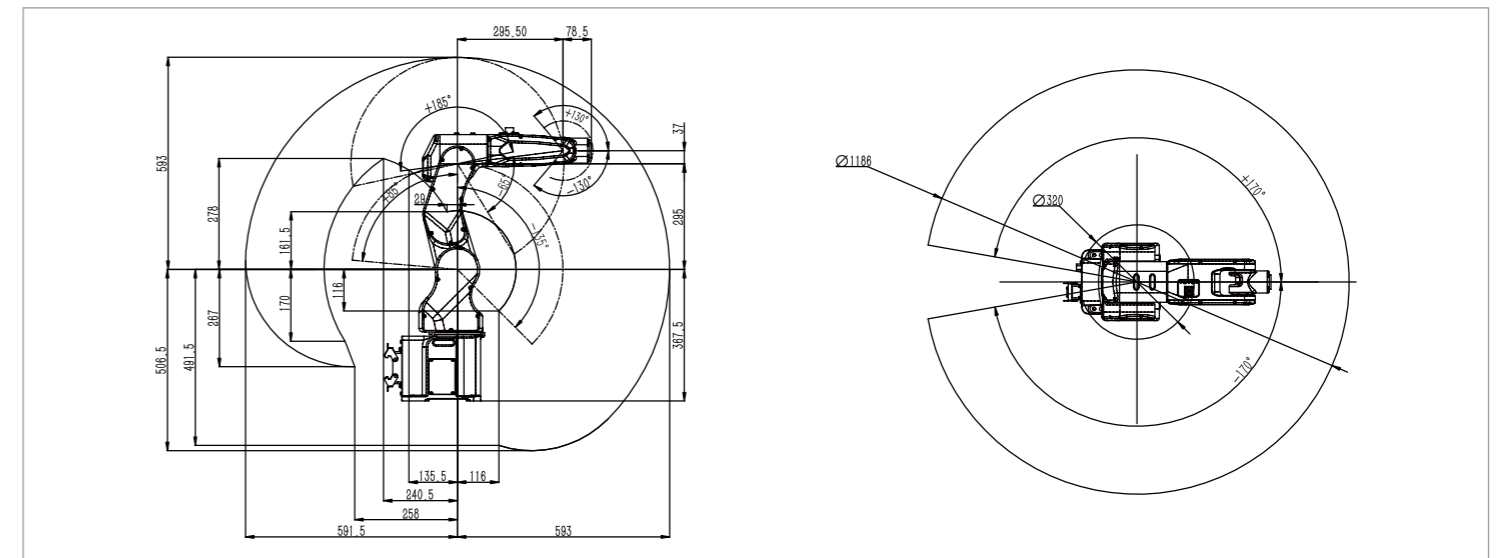
## EFORT

### 产品参数 / SPECIFICATIONS

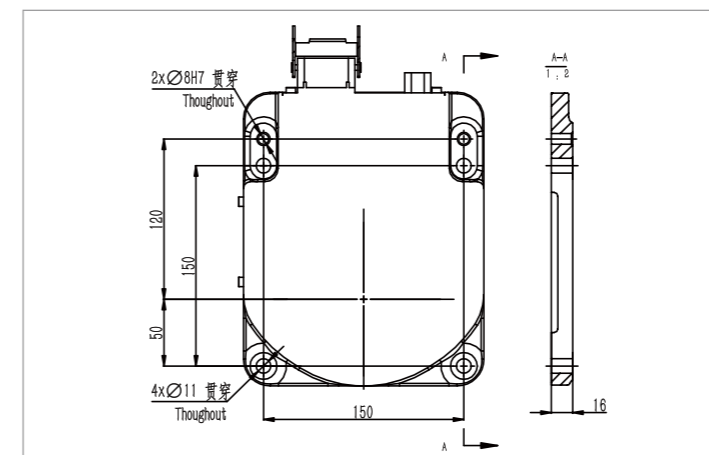
型号	ER3-600	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	3 kg	
重复定位精度	±0.02 mm	
本体重量	27 kg	
工作可达半径	593 mm	
本体防护等级	IP40	
电柜防护等级	IP20	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装、倾斜角安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80%（40°C）以下（无结露现象）
	振动加速度	4.9 m/s <sup>2</sup> （0.5G以下）

手腕允许扭矩	J4	4.45 N.m
	J5	4.45 N.m
	J6	2.2 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	0.27 kg.m <sup>2</sup>
	J5	0.27 kg.m <sup>2</sup>
	J6	0.03 kg.m <sup>2</sup>
最大单轴速度	J1	400°/sec
	J2	300°/sec
	J3	520°/sec
	J4	500°/sec
	J5	530°/sec
	J6	840°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+85°/-135°
	J3	+185°/-65°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	±360°

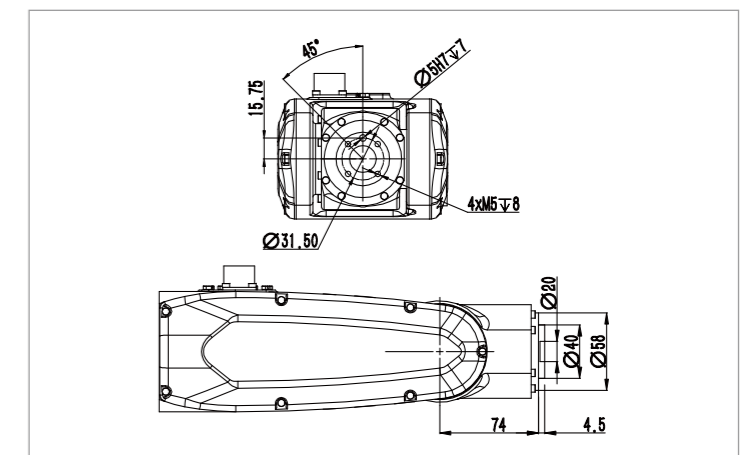
### 动作范围 / OPERATING SPACE



### 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