

# EFORT

## SCARA机器人

# ESR3-4-400



扫码查看说明书

ESR3-4-400是一款Scara机器人，  
手腕部可搬运质量3 kg，工作可达半径400 mm。

### ■ 功能特点

可靠性、多功能性、易用性升级；  
支持领域广泛，如需要高精度的组装作业、需要高速动作的食品等的分类作业等；  
可以根据负载和运动姿态，自动选择最佳加速度、减速度，提高生产效率。

### ■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配等场景。

### ■ 适用行业

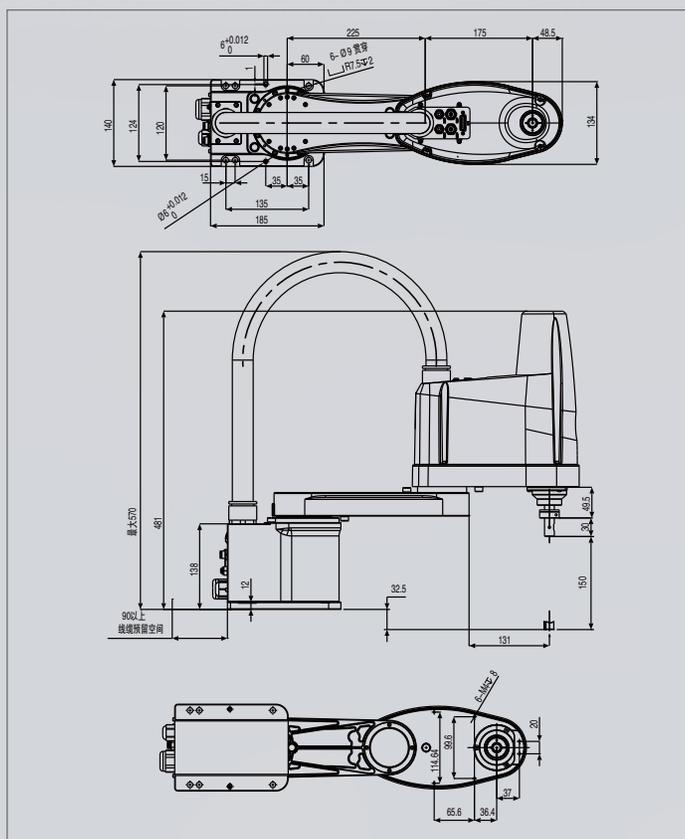
适用于3C、食品饮料、金属部件、教育、塑料、制药等行业。



### 产品参数/SPECIFICATION

型号	ESR3-4-400	
工作可达半径	400 mm	
手腕部可搬运质量	3 kg	
最大动作速度	axis/J1+axis/J2轴	6000 mm/s
	axis/J3轴	1100 mm/s
	axis/J4轴	2600° /s
最大动作范围	axis/J1轴	± 130°
	axis/J2轴	± 147°
	axis/J3轴	150 mm
	axis/J4轴	± 360°
重复定位精度	axis/J1+axis/J2轴	± 0.01 mm
	axis/J3轴	± 0.01 mm
	axis/J4轴	± 0.01°
标准循环时间	0.48 s	
J4轴容许惯性力矩	额定	0.005 kg·m <sup>2</sup>
	最大	0.05 kg·m <sup>2</sup>
信号电路	15针(D-Sub接口)	
用户气路	φ 4 mm×2, φ 6 mm×2	
第三关节顶压力	100 N	
环境温度	5~40℃	
相对湿度	40%~90%	
本体重量(不含电缆)	14 kg	

### 外形尺寸图/OUTLINE DIMENSION DRAWING



### 法兰尺寸图/FLANGE DIMENTION DRAWING

