

8 7 6 5 4 3 2 1

F

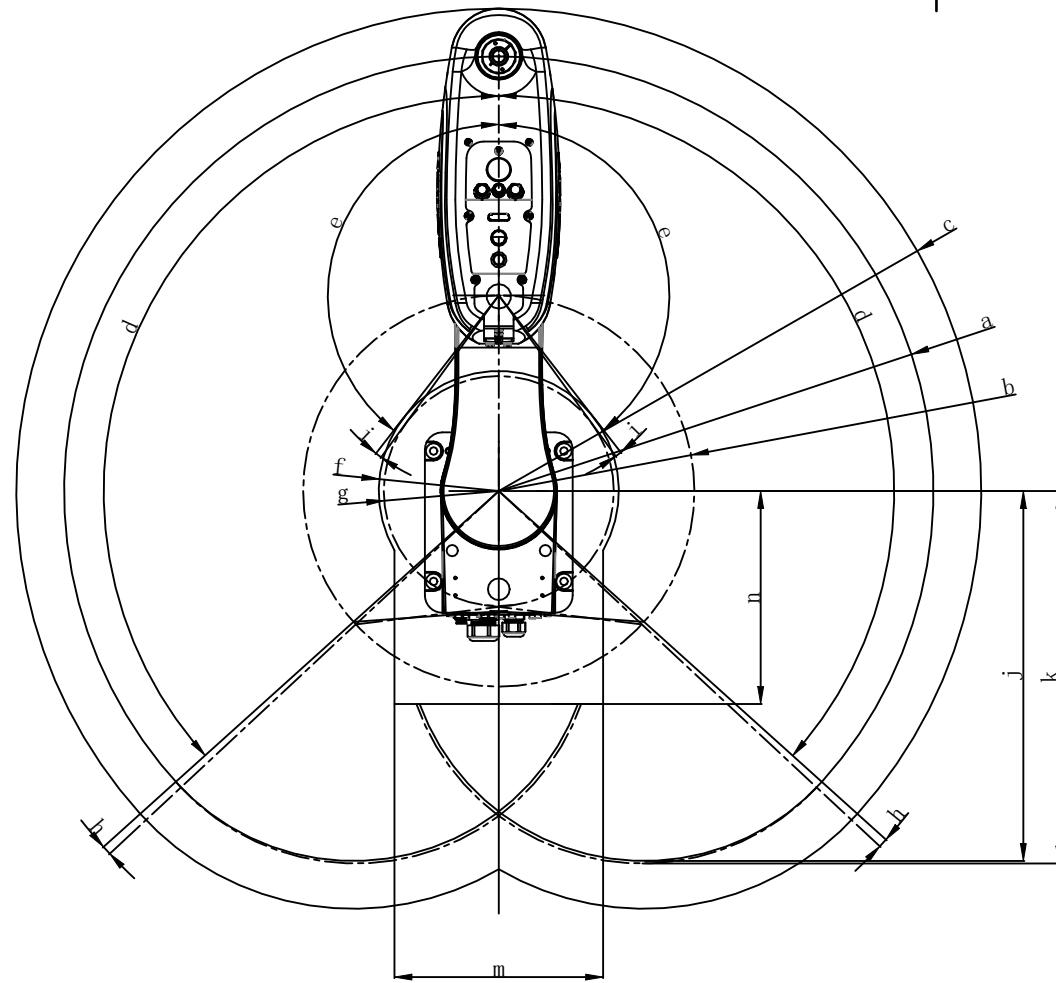
E

D

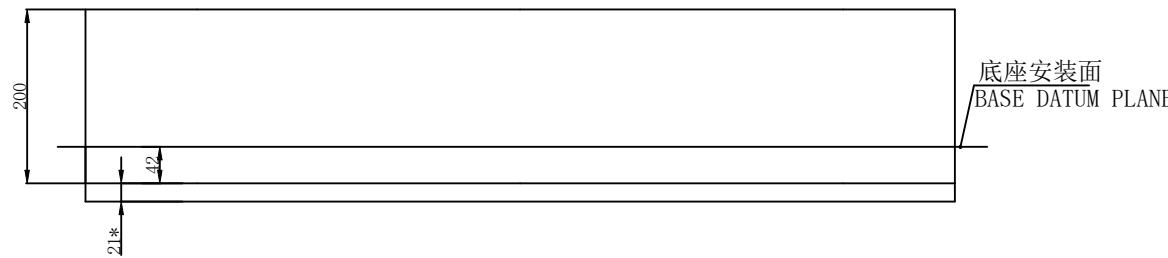
C

B

A



ESR6 series range of motion parameters for different arm lengths		
机型名称	ESR6-500Z20	ESR6-600Z20
a. 第1轴臂长+第2轴臂长 (mm)	500	600
b. 1st axis arm length + 2nd axis arm length (mm)	225	325
c. 3D轴臂长 (mm)	555	655
d. 最大运动范围 (mm)	755	
e. 第1关节运动范围 (°)	132	
f. 第2关节运动范围 (°)	150	
g. 第1关节机械停止位的角度 (°)	138.1	162.6
h. 第1关节机械停止位的范围 (mm)	132.3	155.4
i. 第2关节机械停止位的角度 (°)	1	
j. 第2关节机械停止位的范围 (mm)	1.5	
k. 后方机械停止位的范围	425.6	492.5
l. 后方机械停止位的角度	428.5	496.6
m. 运动范围	559.4	564.8
n. 机械停止位的范围 (mm)	240	220
o. 机械停止位的角度 (°)	220	
p. 运动范围	245	



底座安装面  
BASE DATUM PLANE

**EFORT**

埃夫特智能机器人股份有限公司  
EFORT Intelligent Robot Co.,Ltd.

比例  
Scale 1:1 页码  
Page

运动范围图  
Robot Workspace

修订记录  
Revision Record

ESR6-500Z20

8 7 6 5 4 3 2 1

