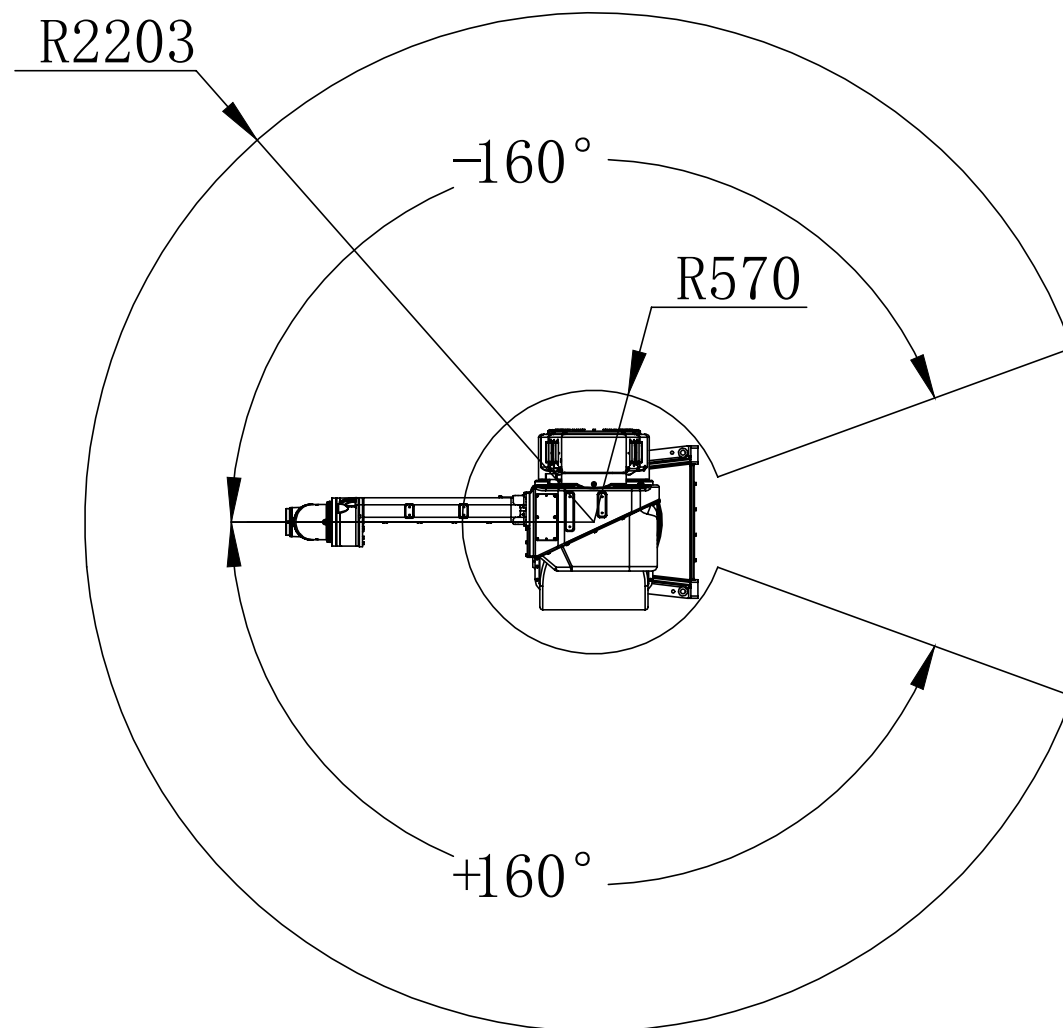
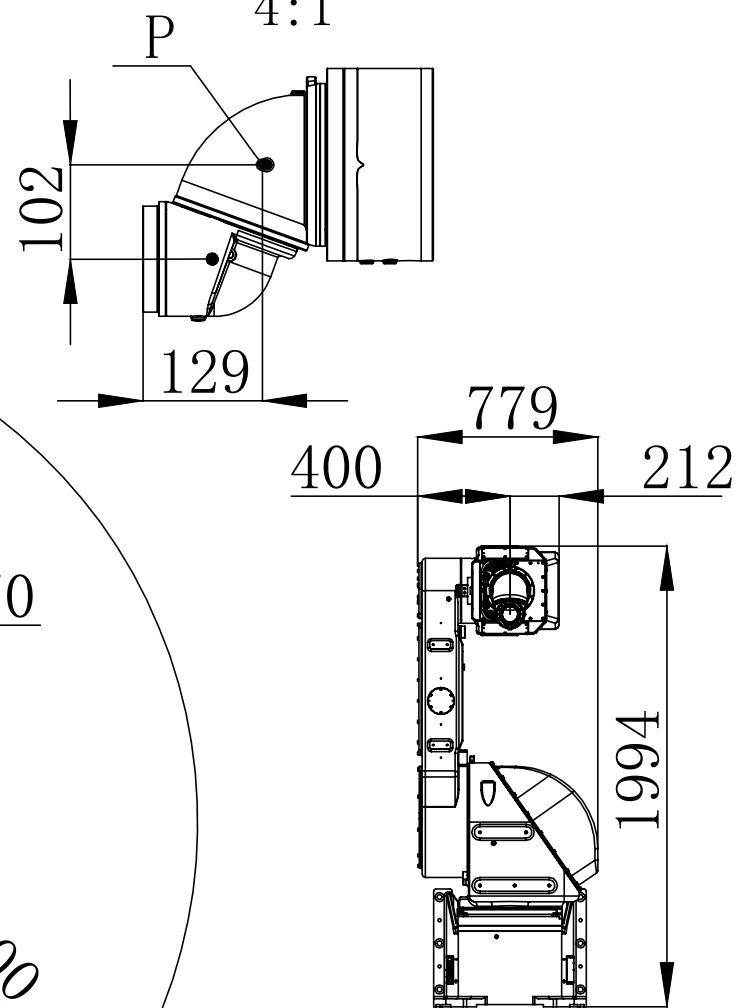
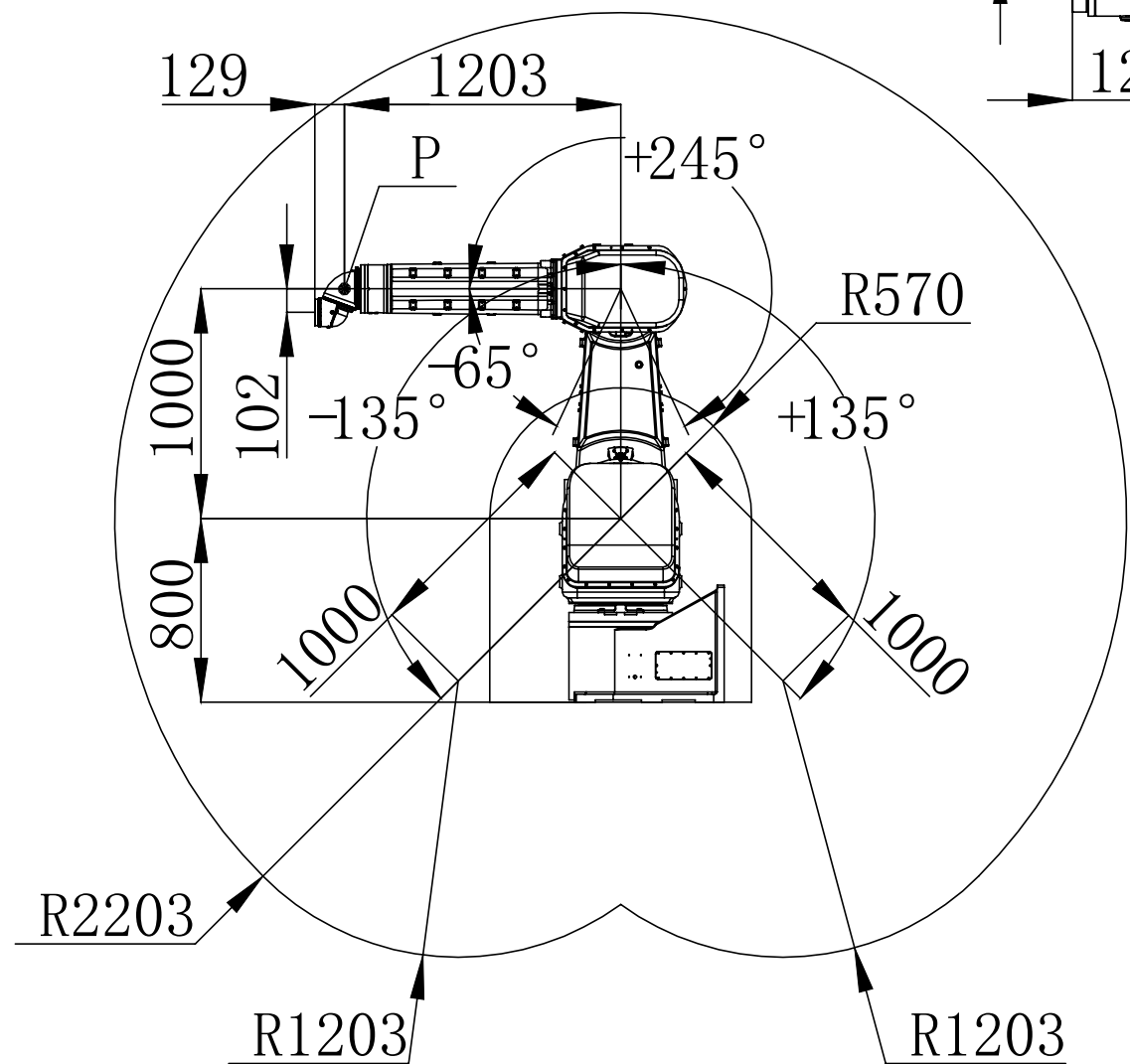


P点运动范围图
Point P locus

比例 Scale

4:1



注：
J1轴处于 -160° / -50° 、 -50° / $+20^{\circ}$ 、 $+20^{\circ}$ / $+65^{\circ}$ 、 $+65^{\circ}$ / $+160^{\circ}$ 运动范围时，
J2轴可分别在 -100° / $+100^{\circ}$ 、 -135° / $+100^{\circ}$ 、 -135° / $+123^{\circ}$ 、 -120° / $+135^{\circ}$ 范围内运行。

EFORT

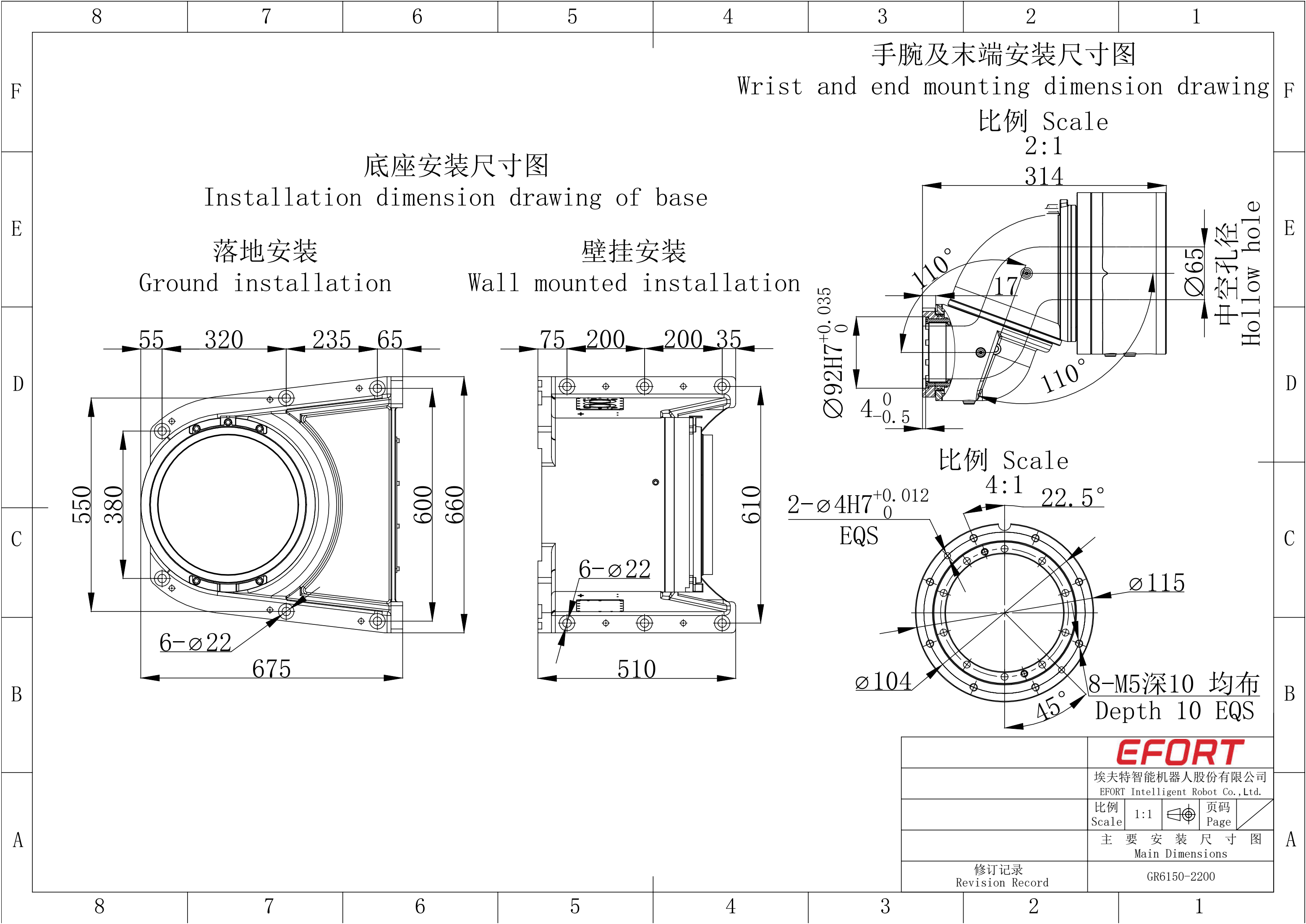
埃夫特智能机器人股份有限公司
EFORT Intelligent Robot Co., Ltd.

比例 Scale 1:1 页码 Page

运动范围图
Robot Workspace

修订记录
Revision Record

GR6150-2200



8	7	6	5	4	3	2	1
手腕及末端安装尺寸图							
Wrist and end mounting dimension drawing							
比例 Scale							
2:1							
314							
110°							
17							
110°							
Ø92H7 ^{+0.035} ₀							
4 ⁰ _{-0.5}							
Ø65							
中空孔径 Hollow hole							
比例 Scale							
4:1							
22.5°							
2-Ø4H7 ^{+0.012} ₀							
EQS							
Ø115							
Ø104							
8-M5深10 均布							
Depth 10 EQS							
45°							
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							
主要安装尺寸图							
Main Dimensions							
修订记录							
Revision Record							
GR6150-2200							
8	7	6	5	4	3	2	1