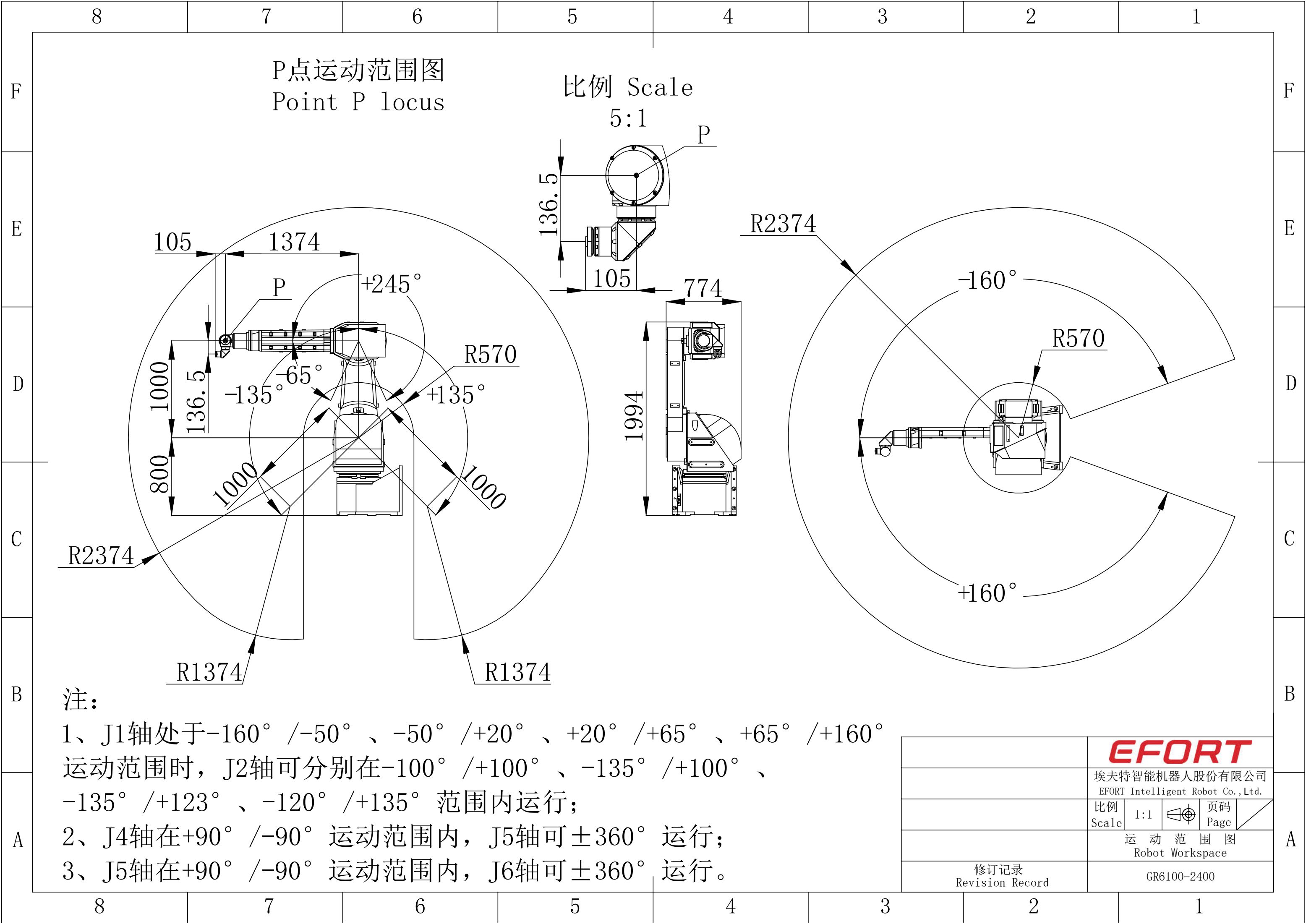
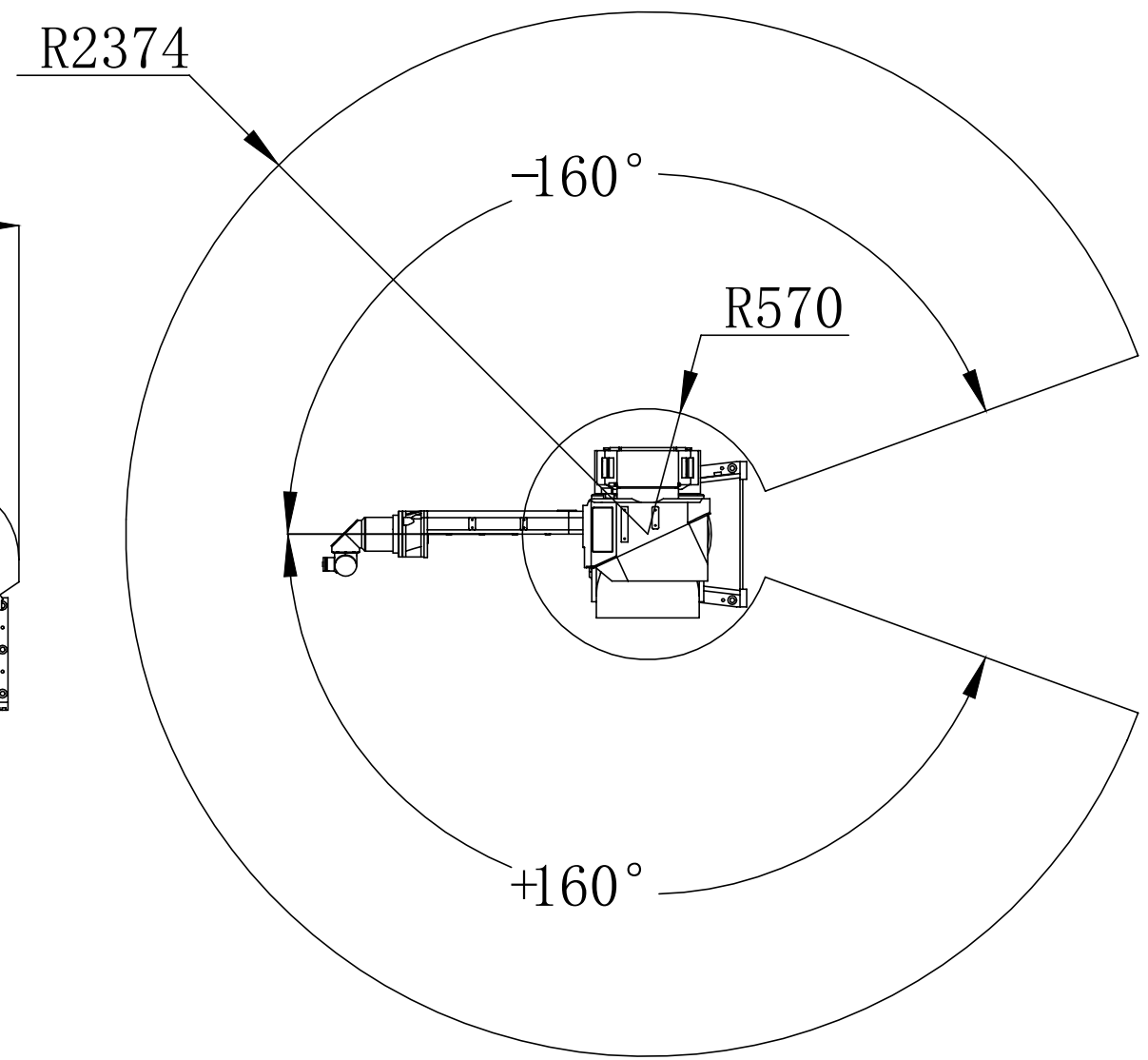
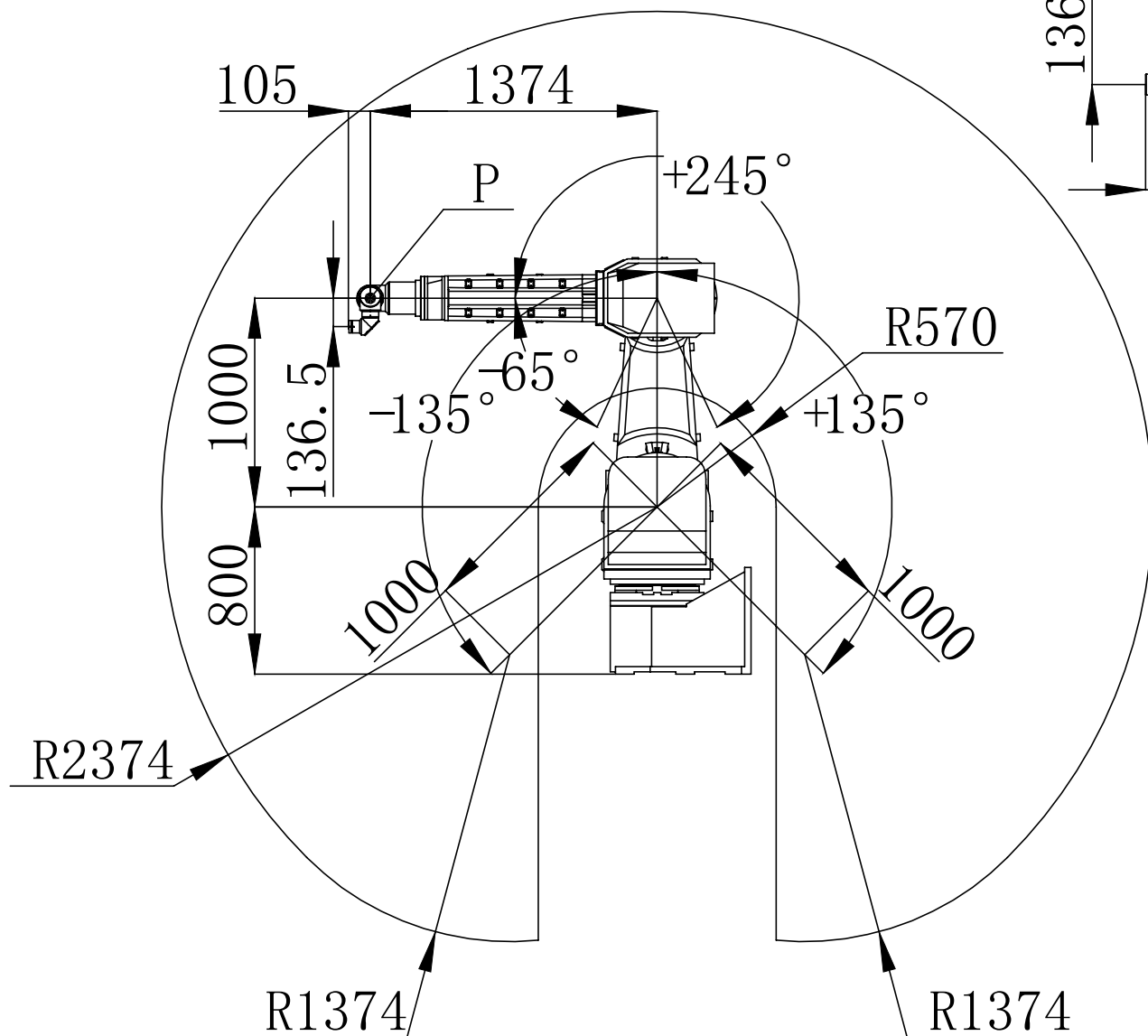




P点运动范围图
Point P locus

比例 Scale
5:1



注：
1、J1轴处于 $-160^{\circ} / -50^{\circ}$ 、 $-50^{\circ} / +20^{\circ}$ 、 $+20^{\circ} / +65^{\circ}$ 、 $+65^{\circ} / +160^{\circ}$ 运动范围时，J2轴可分别在 $-100^{\circ} / +100^{\circ}$ 、 $-135^{\circ} / +100^{\circ}$ 、 $-135^{\circ} / +123^{\circ}$ 、 $-120^{\circ} / +135^{\circ}$ 范围内运行；
2、J4轴在 $+90^{\circ} / -90^{\circ}$ 运动范围内，J5轴可 $\pm 360^{\circ}$ 运行；
3、J5轴在 $+90^{\circ} / -90^{\circ}$ 运动范围内，J6轴可 $\pm 360^{\circ}$ 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		GR6100-2400	

F

E

D

C

B

A

F

E

D

C

B

A

底座安装尺寸图

Installation dimension drawing of base

手腕及末端安装尺寸图

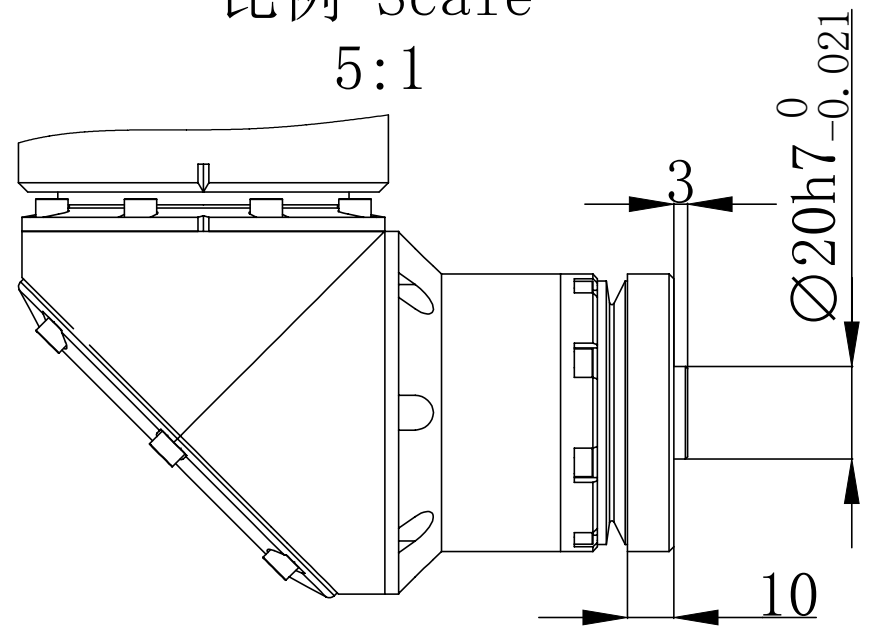
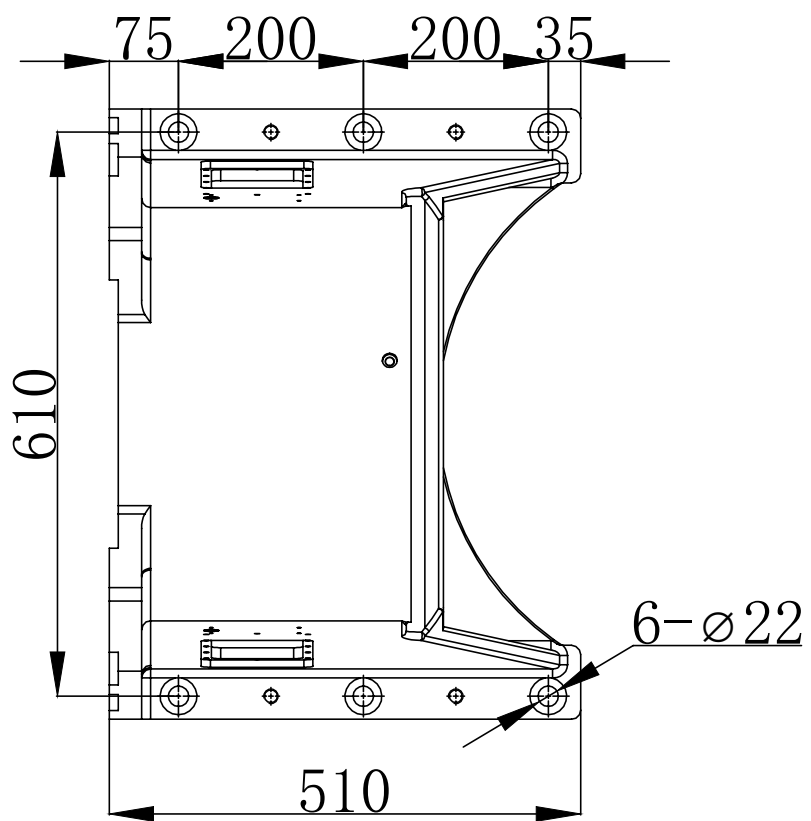
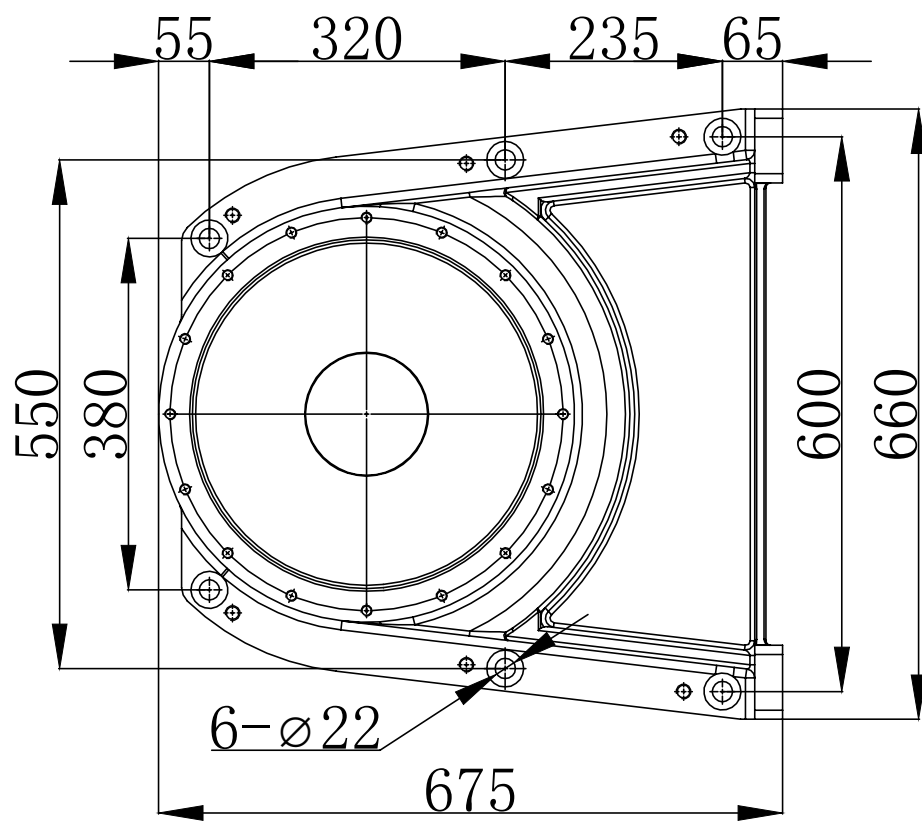
Wrist and end mounting dimension drawing

比例 Scale

5:1

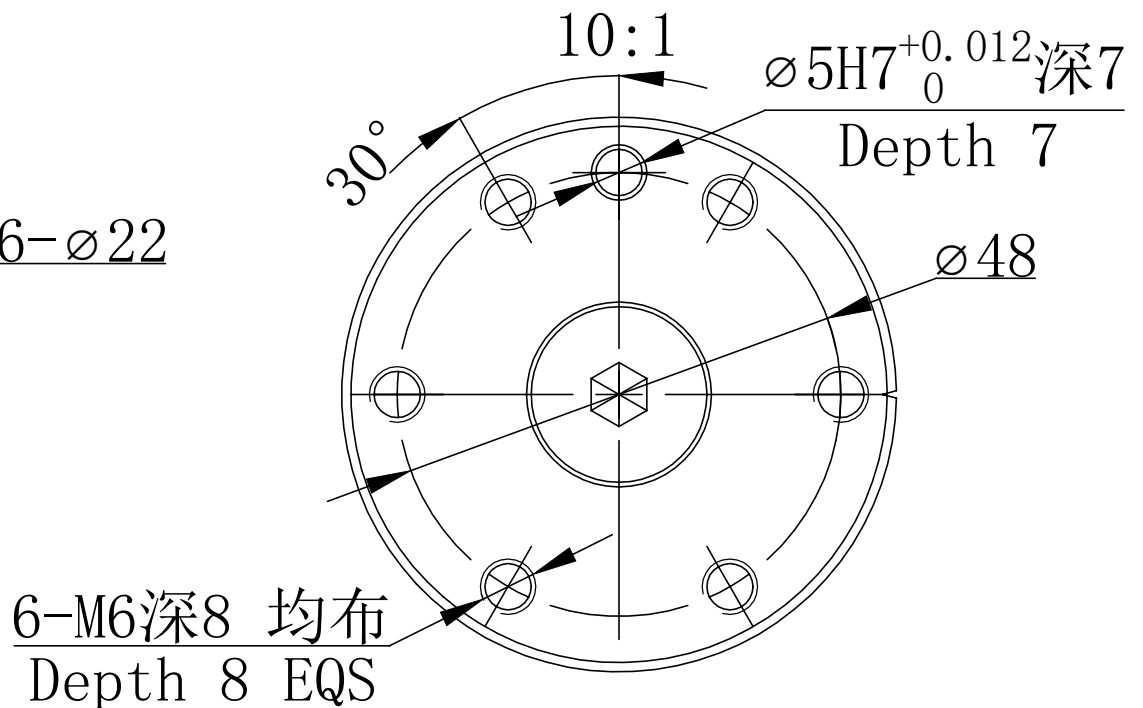
落地安装
Ground installation

壁挂安装
Wall mounted installation



比例 Scale

10:1



		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		GR6100-2400		