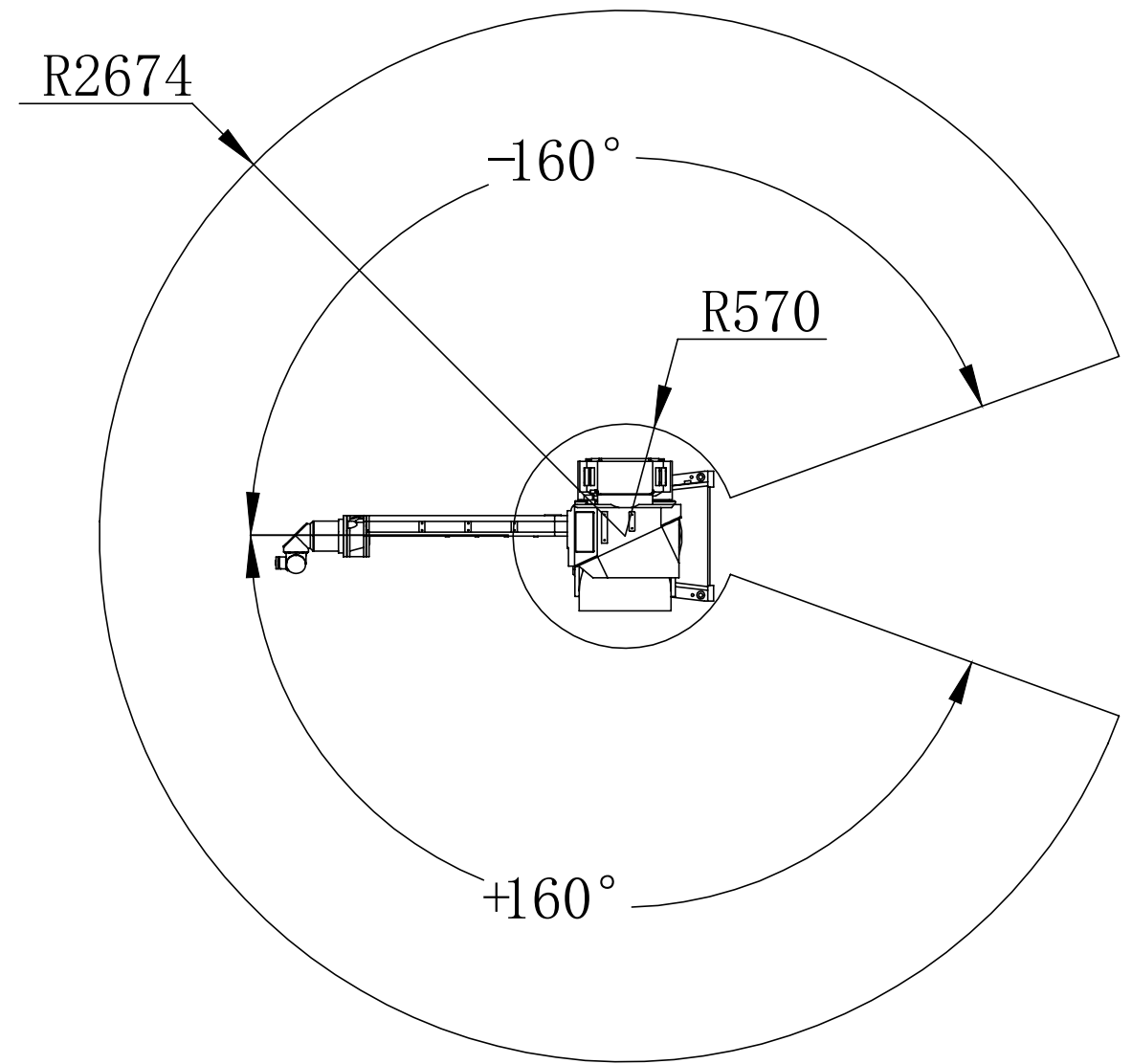
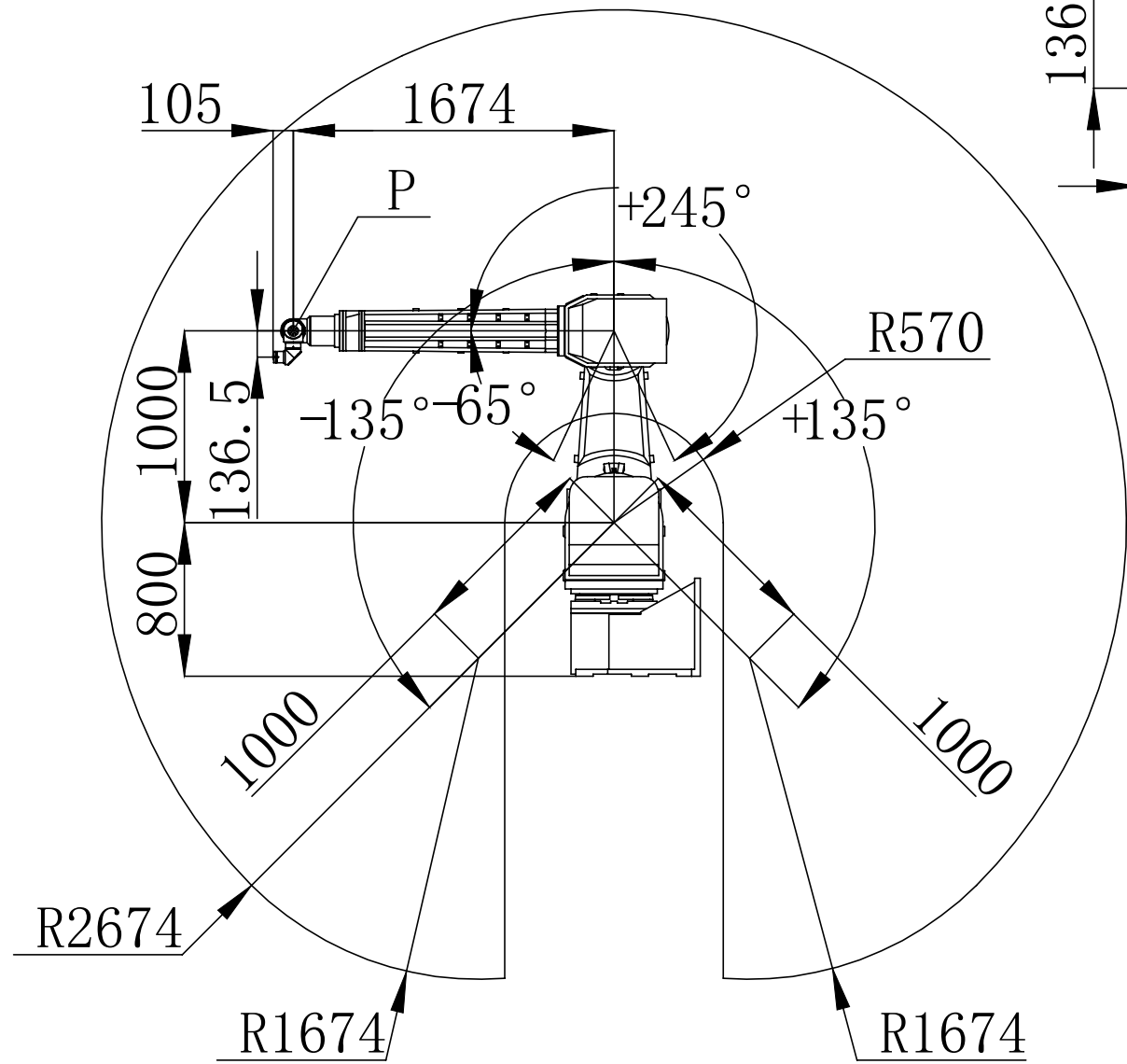
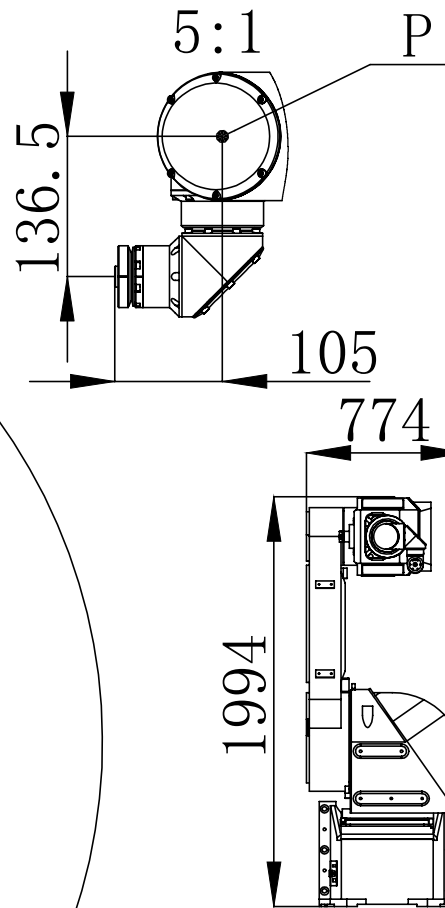


P点运动范围图
Point P locus

比例 Scale



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 1:1
Scale Page

运动范围图
Robot Workspace

修订记录
Revision Record

GR6100-2700

F

E

D

C

B

A

8

7

6

5

4

3

2

1

底座安装尺寸图

Installation dimension drawing of base

手腕及末端安装尺寸图

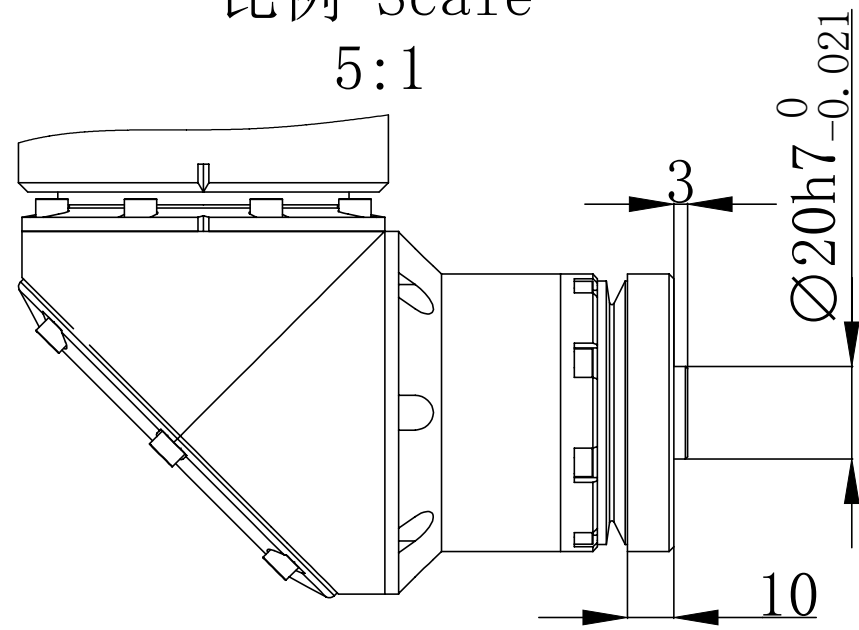
Wrist and end mounting dimension drawing

比例 Scale

5:1

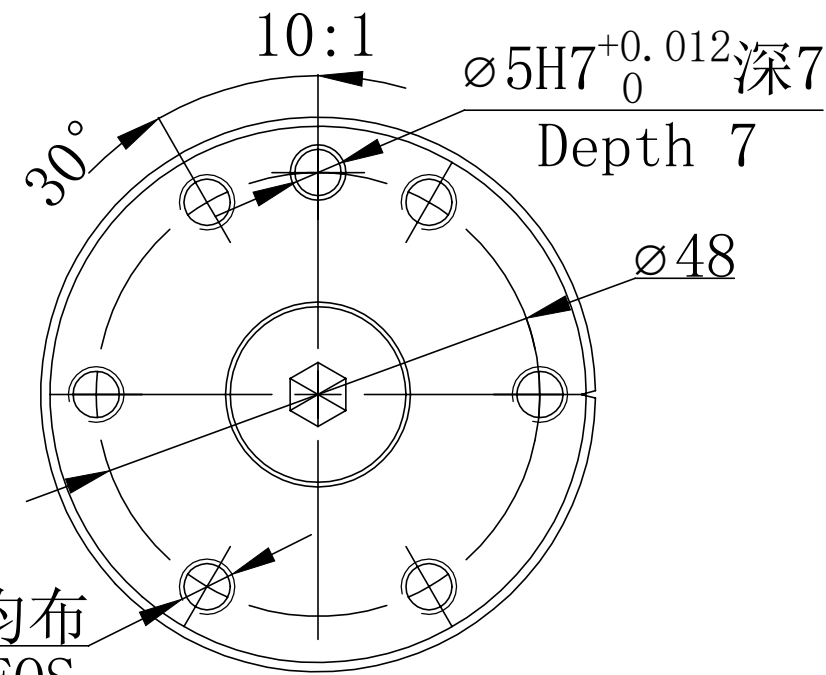
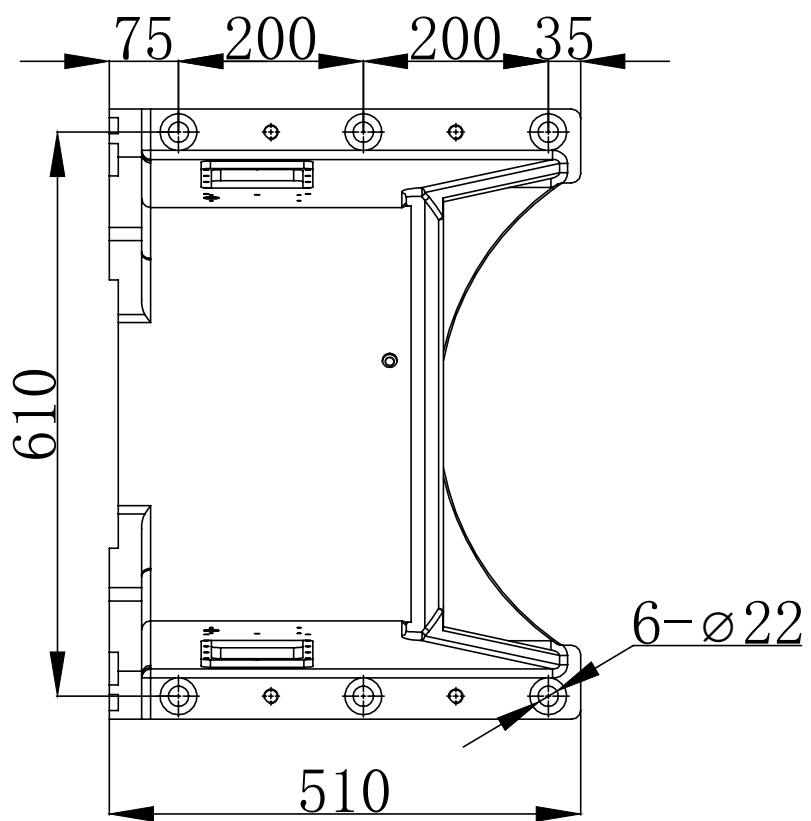
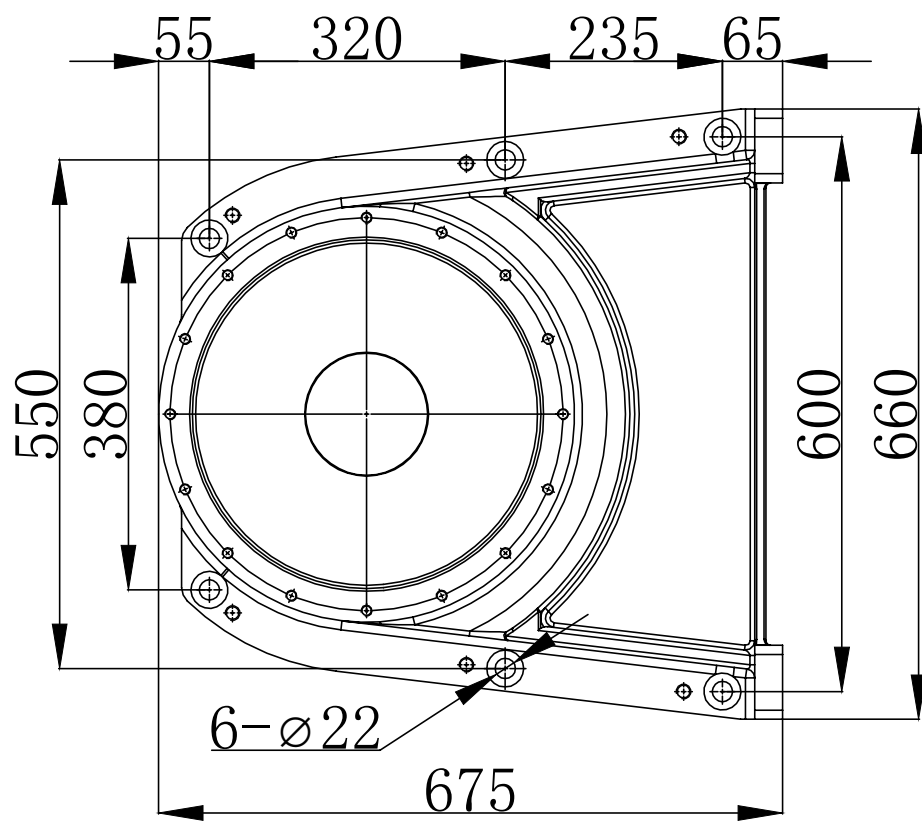
落地安装
Ground installation

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

GR6100-2700

8

7

6

5

4

3

2

1