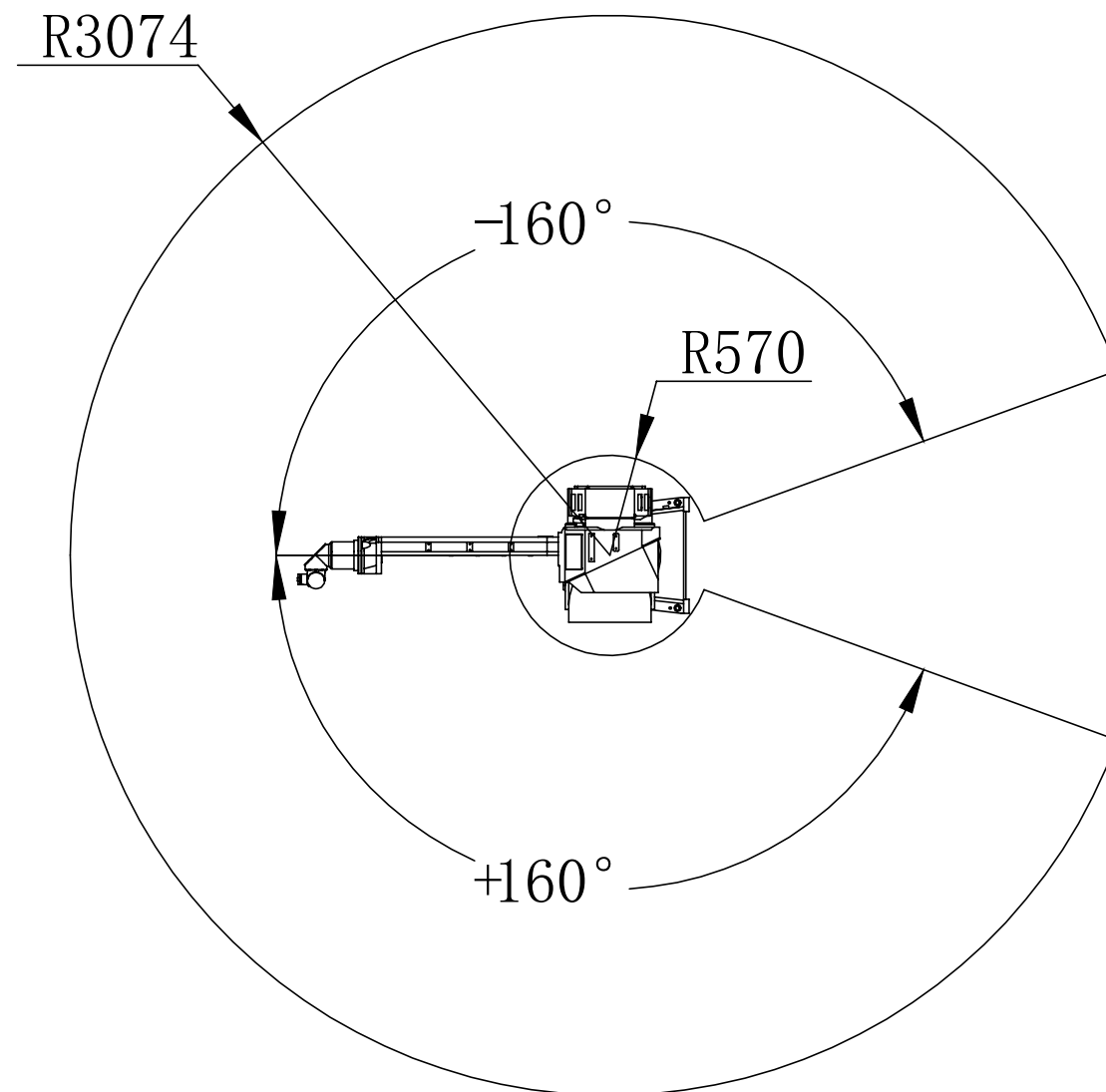
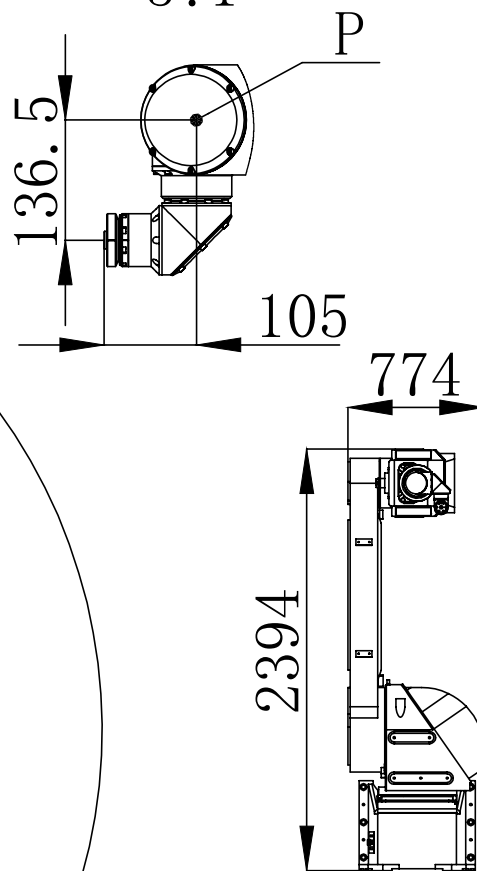
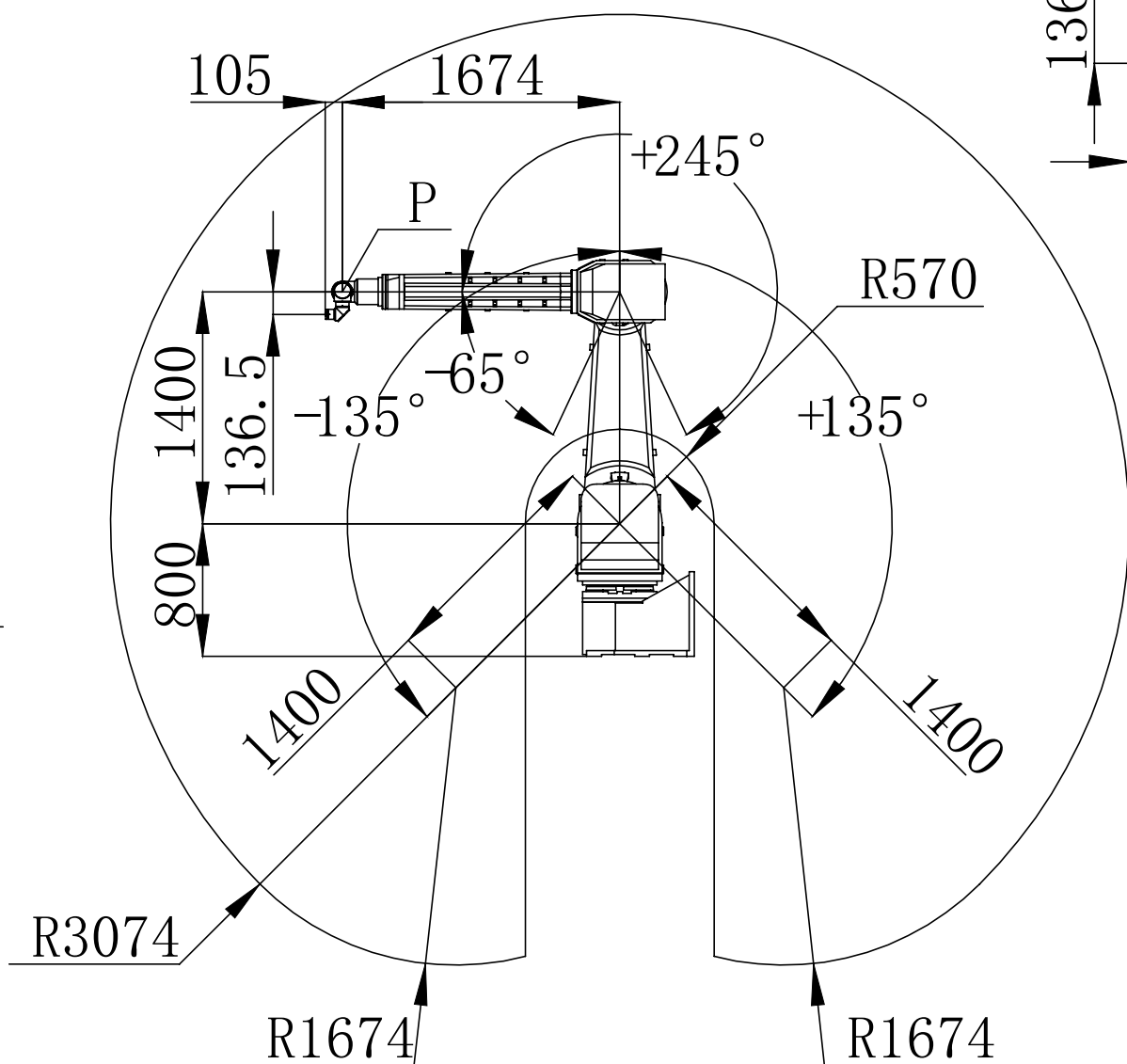


P点运动范围图
Point P locus

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

GR6100-3100

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

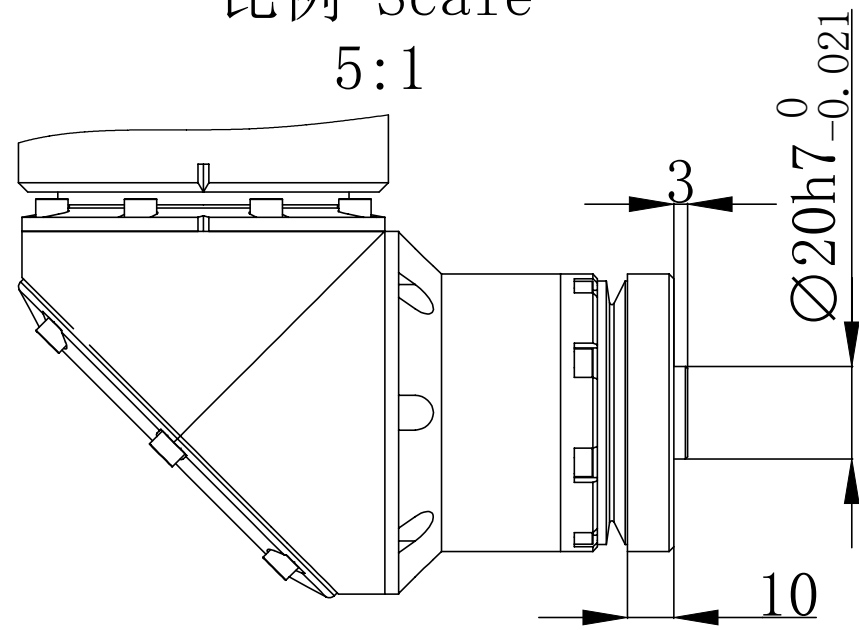
Wrist and end mounting dimension drawing

比例 Scale

5:1

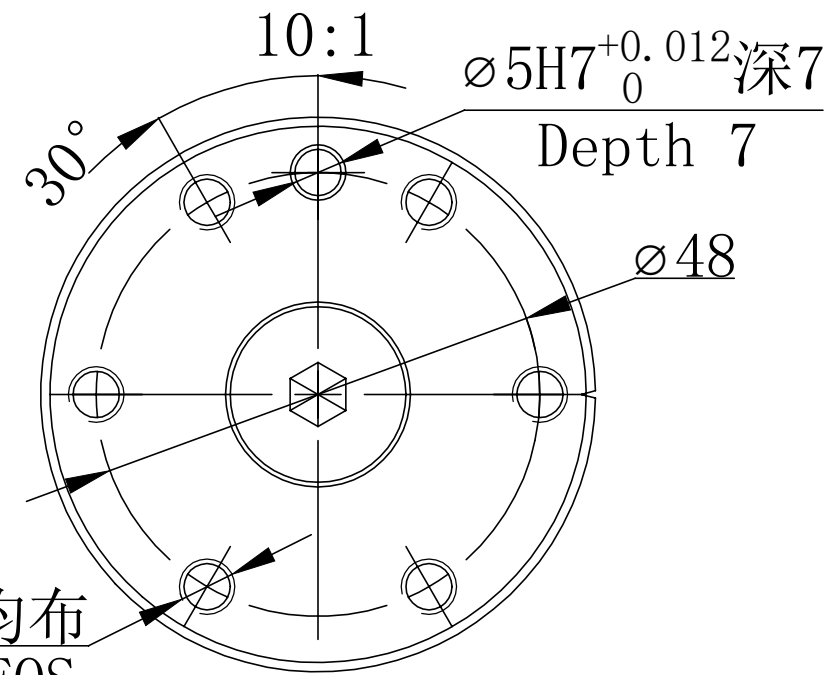
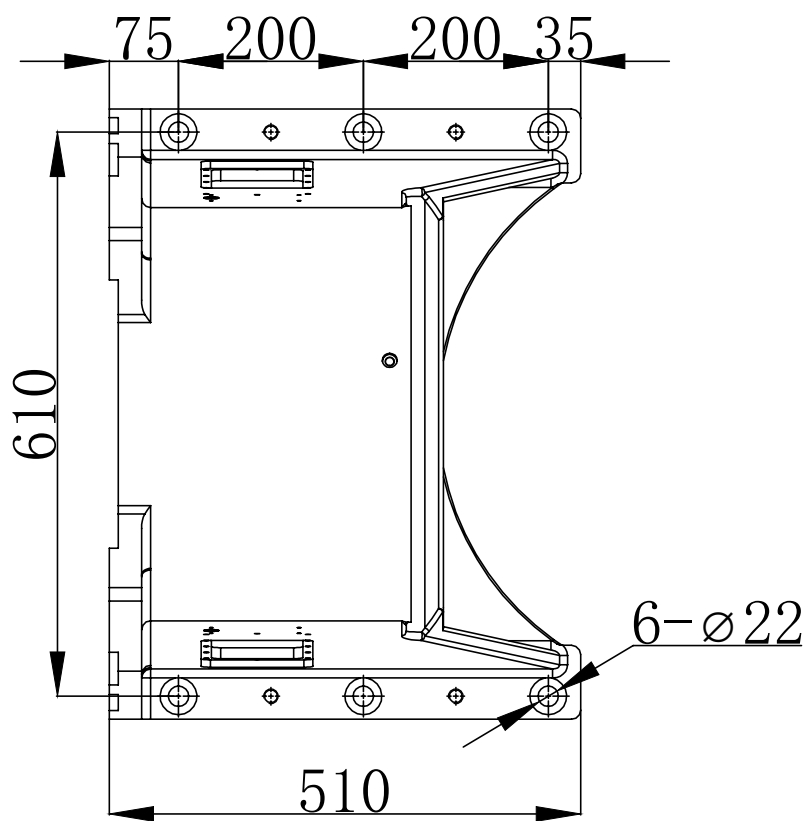
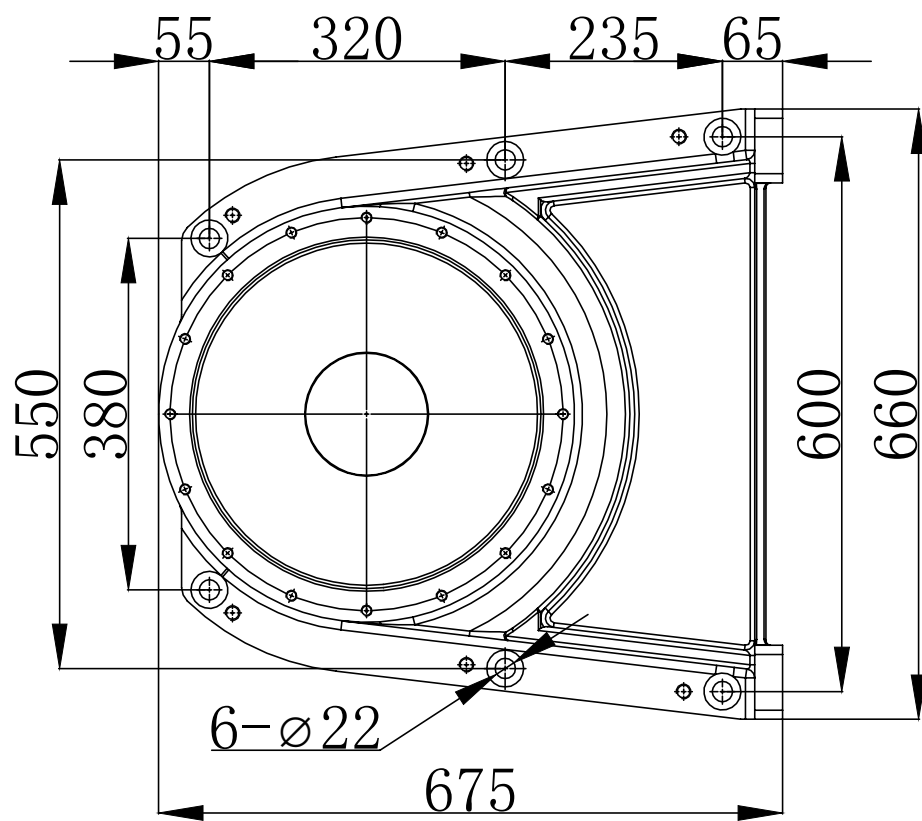
落地安装
Ground installation

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

GR6100-3100

8

7

6

5

4

3

2

1