ER50-1900

EFORT

ER50-1900,
手腕可搬运质量50 kg，可达半径1855 mm。

功能特点

得益于全新机械设计带来的刚性与惯量优化，配合先进轨迹运动算法，帮助提升20%-30%的节拍；

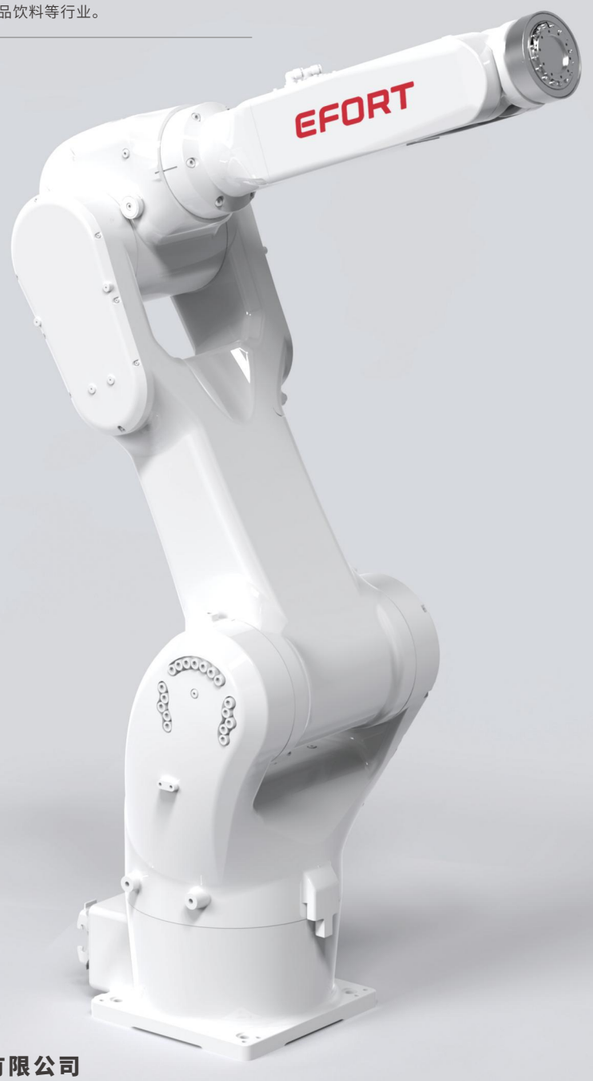
小型化电柜设计帮助客户更加灵活的进行产线部署。

适用场景

可应用于搬运、组装、打磨、抛光、去毛刺等各种场景。

适用行业

适用于金属制品、光伏、仓储物流、食品饮料等行业。



埃夫特智能机器人股份有限公司
EFORT Intelligent Robot Co., Ltd.
公司热线：400-052-8877
公司地址：中国（安徽）自由贸易试验区芜湖片区万春东路96号
WWW.EFORT.COM.CN

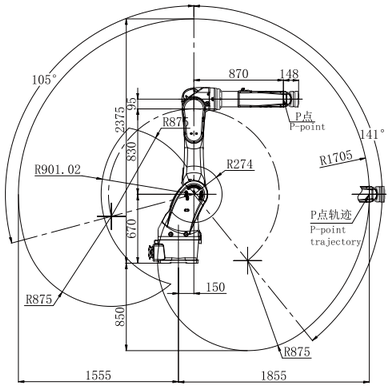
扫码查看说明书

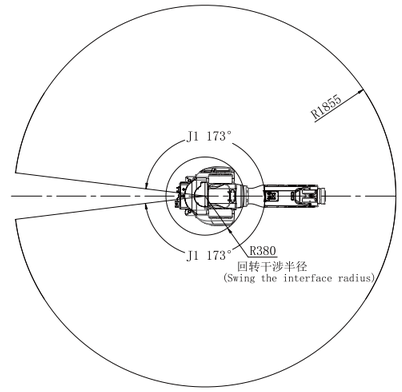
产品参数 /SPECIFICATIONS

型号		ER50-1900
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		50 kg
重复定位精度		±0.05 mm
本体质量		326 kg
可达半径		1855 mm
本体防护等级		IP54
控制柜防护等级		IP20 / IP54（选配）
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊
安装条件	环境温度	0~45 ℃
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

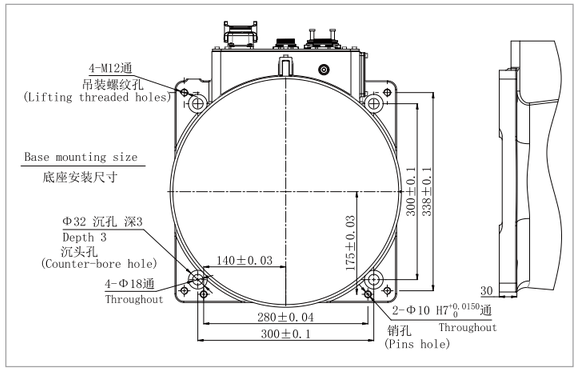
手腕允许负载转矩	J4	185 N·m
	J5	185 N·m
	J6	120 N·m
手腕允许负载转动惯量	J4	13 kg·m^2
	J5	13 kg·m^2
	J6	10 kg·m^2
最大单轴速度	J1	190°/sec
	J2	190°/sec
	J3	200°/sec
	J4	300°/sec
	J5	270°/sec
	J6	400°/sec
各轴运动范围	J1	±173°
	J2	+105°/-141°
	J3	+200°/-78°
	J4	±190°
	J5	±120°
	J6	±360°

动作范围/OPERATING SPACE

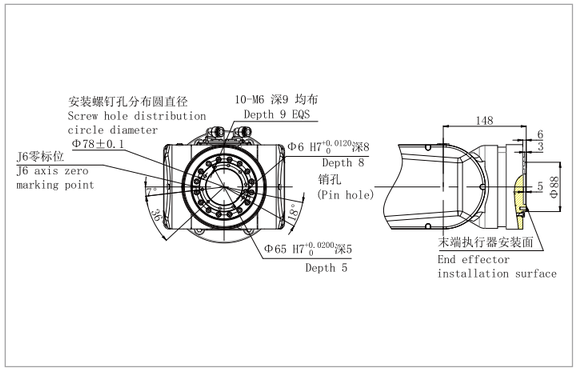




底座安装尺寸/BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸/END FLANGE MOUNTING SIZE



*最终解释权归埃夫特智能机器人股份有限公司所有，如有更新，恕不另行通知。

相关信息发布时间 2025/04