ECR5

EFORT

ECR5,
手腕可搬运质量5 kg，可达半径928 mm。

■ **功能特点**

多重软硬件安全设计，灵敏的碰撞检测，实现无围栏人机协同作业；

（安全功能按照ISO 13849 PL d, Cat.3 安全等级设计）

灵敏、易用的拖动示教功能，极大地简化机器人编程与使用，同时得益于轻量化的结构设计，帮助客户实现快速部署，灵活换线；

传承工业机器人产品的品质与可靠性，精度等级、运行稳定性可与同负载工业机器人相媲美。

■ **适用场景**

可应用于搬运、分拣、组装等各种场景。

■ **适用行业**

适用于3C电子、食品饮料、金属制品、教育培训、橡塑、医药制造等行业。

埃夫特智能装备股份有限公司

EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT 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

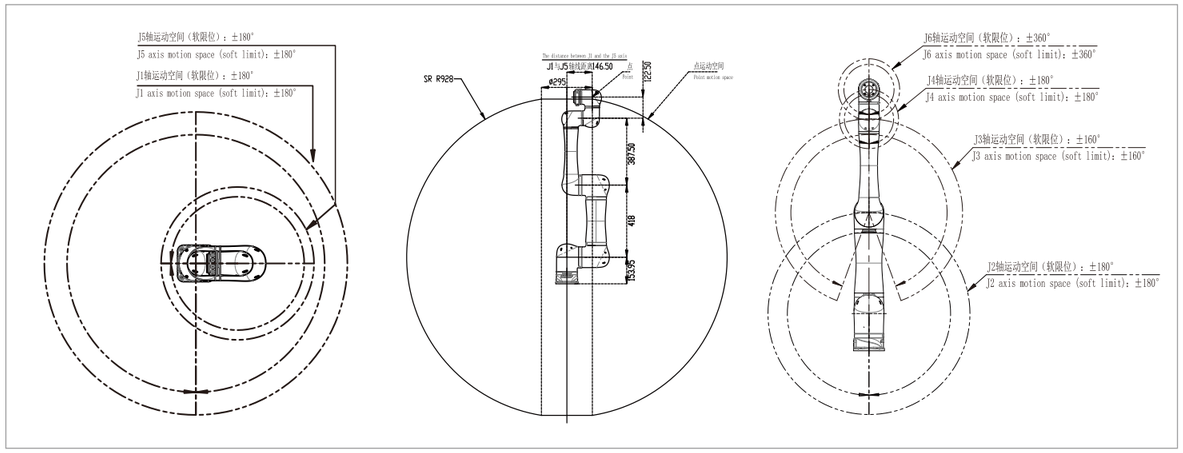
扫码查看说明书

产品参数 /SPECIFICATIONS

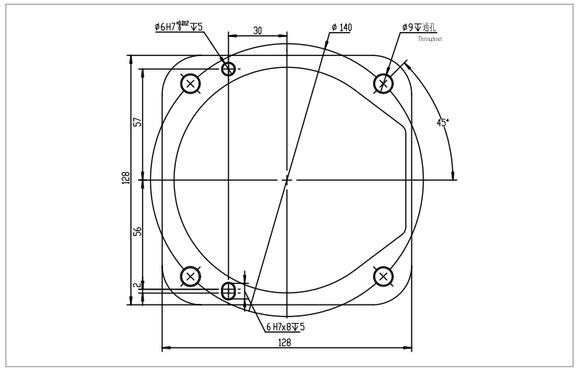
型号		ECR5
机构		多关节型协作机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		5 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		20.5 kg
可达半径		928 mm
本体防护等级		IP54
控制柜防护等级		IP40
驱动方式		低压伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂、倾斜角
安装条件	环境温度	0~50 ℃
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

手腕允许负载转矩	J4	19 N·m
	J5	13 N·m
	J6	13 N·m
手腕允许负载转动惯量	J4	0.8 kg·m^2
	J5	0.4 kg·m^2
	J6	0.4 kg·m^2
最大单轴速度	J1	150°/sec
	J2	150°/sec
	J3	150°/sec
	J4	180°/sec
	J5	180°/sec
	J6	180°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	±180°
	J3	±160°
	J4	±180°
	J5	±180°
	J6	±360°

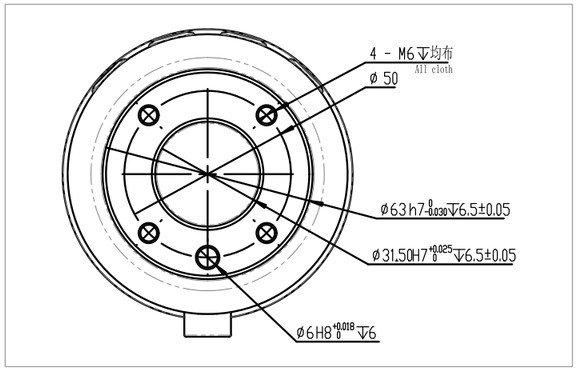
动作范围 /OPERATING SPACE



底座安装尺寸 /BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 /END FLANGE MOUNTING SIZE



相关信息发布时间 2023/07