

ER35-2700

ER35-2700,
手腕可搬运质量35 kg, 可达半径2711 mm。

■ 功能特点

得益于高刚性的结构，配合高速智能码垛工艺包，效率提升20%，帮助客户多快好省完成工作；

可集成了多个行业专用工艺包，配合软PLC和各种总线接口，帮助客户轻松面对各种工艺挑战；

高性能碰撞检测功能帮助提高安全系数。

■ 适用场景

可应用于搬运、码垛等各种场景。

■ 适用行业

适用于金属制品、光伏、仓储物流、建材、食品饮料等行业。

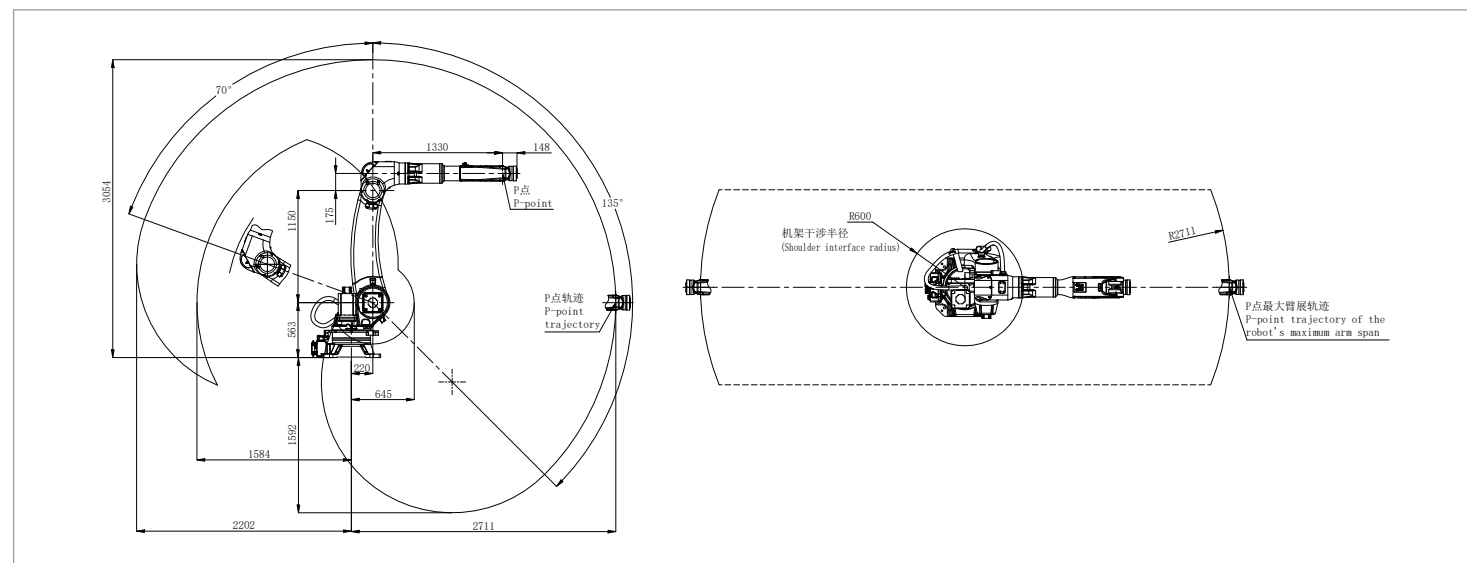


产品参数 / SPECIFICATIONS

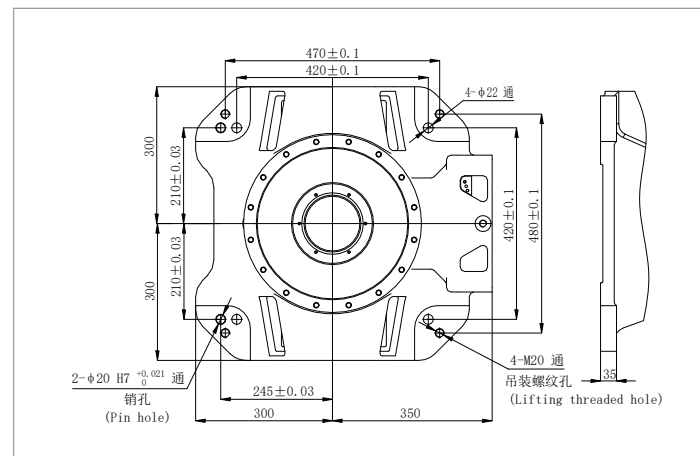
型号		ER35-2700
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		35 kg
重复定位精度		±0.05 mm
本体质量		610 kg
可达半径		2711 mm
本体防护等级		IP54
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面
安装条件	环境温度	0~45℃
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

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	180°/sec
	J4	350°/sec
	J5	270°/sec
	J6	400°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	+70°/-135°
	J3	+170°/-80°
	J4	±200°
	J5	±120°
	J6	±360°

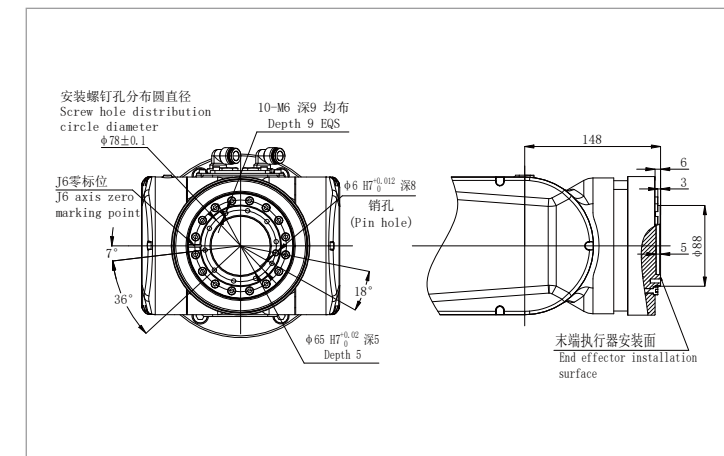
动作范围/OPERATING SPACE



底座安装尺寸/BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸/END FLANGE MOUNTING SIZE



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

*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