

中负载机器人

ER20-1700

ER20-1700是一款中负载机器人，
手腕部可搬运质量20 kg，工作可达半径1722 mm。

■ 功能特点

得益于手腕全新设计，惯量和承载能力提升20%，应用适应范围更广；
高刚性传动设计与先进的轨迹算法，提高机器人精度性能，帮助客户挑
战各种应用场景。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、上下料、装配、打磨、去毛刺等场景。

■ 适用行业

适用于金属部件、光伏、物流、
食品饮料等行业。



扫码查看说明书

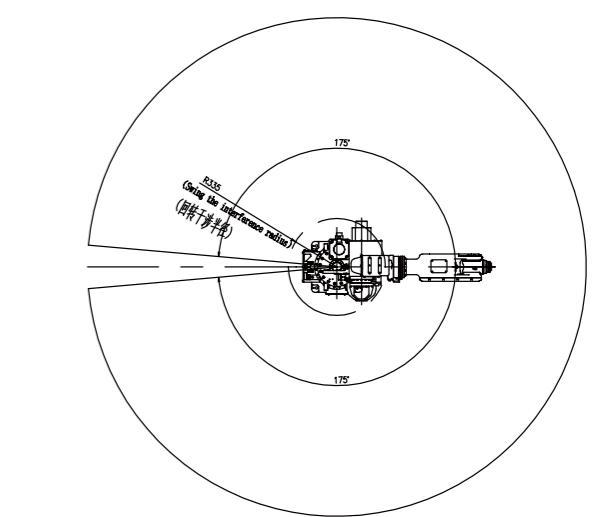
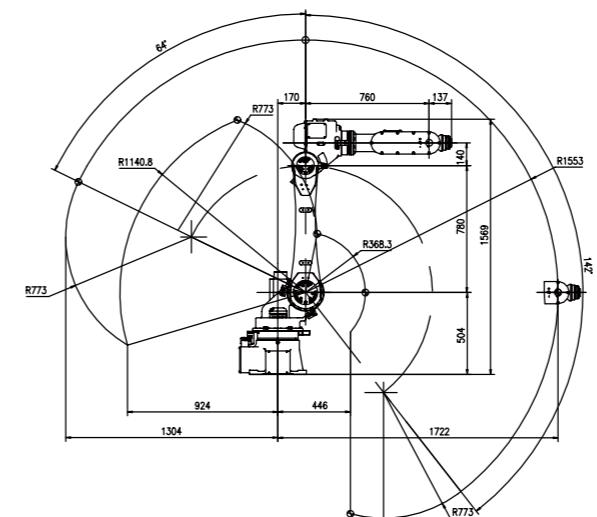
EFORT

产品参数 /SPECIFICATIONS

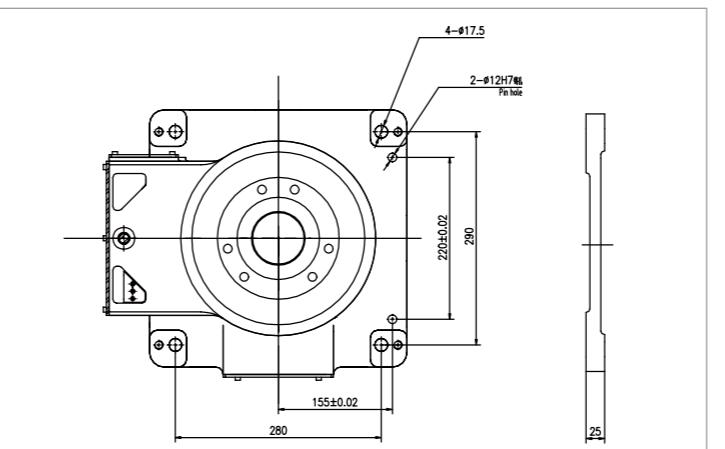
型号	ER20-1700						
机构	多关节型机器人						
轴数	6轴						
手腕部可搬运质量	20 kg						
重复定位精度	± 0.05 mm						
本体重量	220 kg						
工作可达半径	1722 mm						
本体防护等级	IP67 (手腕) / IP54 (其它)						
电柜防护等级	IP43						
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动						
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装						
安装条件	<table><tr><td>环境温度</td><td>0~45 °C</td></tr><tr><td>环境湿度</td><td>通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)</td></tr><tr><td>振动加速度</td><td>4.9 m/s² (0.5 G以下)</td></tr></table>	环境温度	0~45 °C	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)
环境温度	0~45 °C						
环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)						
振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)						

手腕允许扭矩	J4	42 N.m
	J5	42 N.m
	J6	26 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	1.18 kg.m ²
	J5	1.18 kg.m ²
	J6	0.8 kg.m ²
最大单轴速度	J1	170°/sec
	J2	150°/sec
	J3	146°/sec
	J4	360°/sec
	J5	360°/sec
	J6	550°/sec
各轴运动范围	J1	± 175°
	J2	+64°/-142°
	J3	+165°/-73°
	J4	± 178°
	J5	± 128°
	J6	± 720°

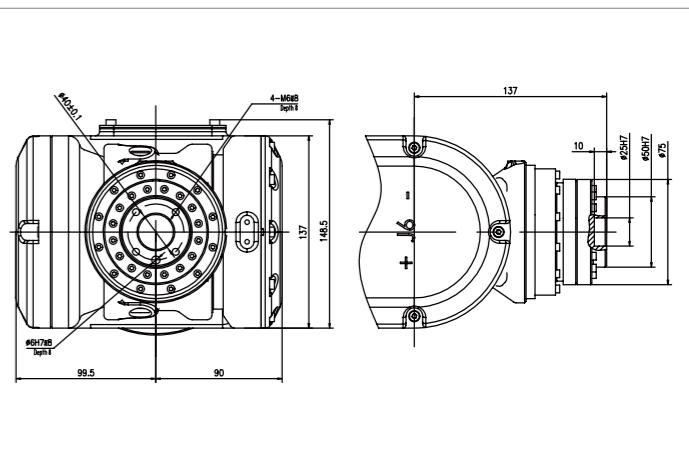
动作范围 /OPERATING SPACE



底座安装尺寸 /BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 /END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司

EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN

相关信息发布时间 2023/02