ER3-600

EFORT

ER3-600,
手腕可搬运质量3 kg，可达半径593 mm。

■ **功能特点**

得益于结构紧凑、内置线缆的设计，ER3-600可以被轻松集成和安装，帮助客户克服苛刻空间安装要求；

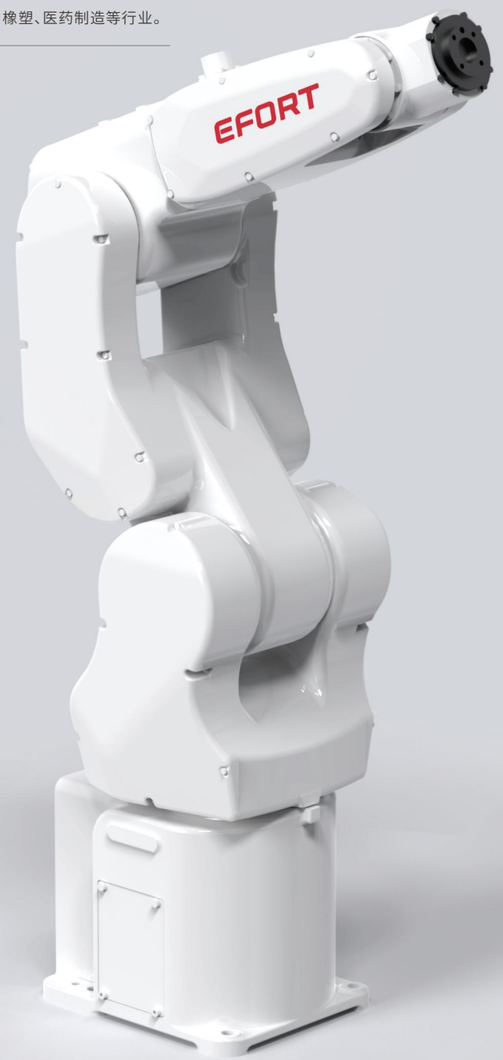
ER3-600也有为教学方案定制的拆装版，可满足智能制造教学要求。

■ **适用场景**

可应用于搬运、分拣、组装等各种场景。

■ **适用行业**

适用于电子制造、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

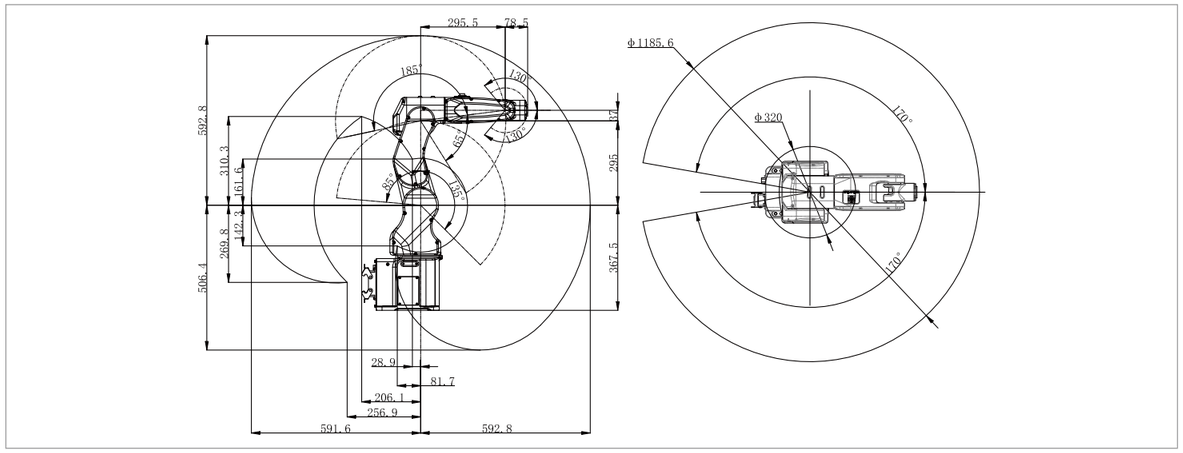
扫码查看说明书

产品参数 /SPECIFICATIONS

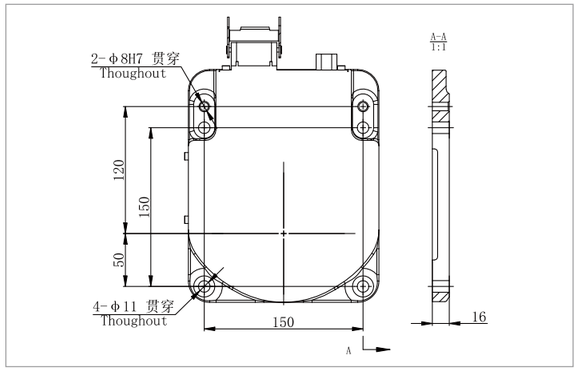
型号		ER3-600
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		3 kg
重复定位精度		±0.02 mm
本体质量		27 kg
可达半径		593 mm
本体防护等级		IP40
控制柜防护等级		IP20
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45 ℃
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

手腕允许负载转矩	J4	4.45 N·m
	J5	4.45 N·m
	J6	2.2 N·m
手腕允许负载转动惯量	J4	0.27 kg·m^2
	J5	0.27 kg·m^2
	J6	0.03 kg·m^2
最大单轴速度	J1	400°/sec
	J2	300°/sec
	J3	520°/sec
	J4	500°/sec
	J5	530°/sec
	J6	840°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+85°/-135°
	J3	+185°/-65°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	±360°

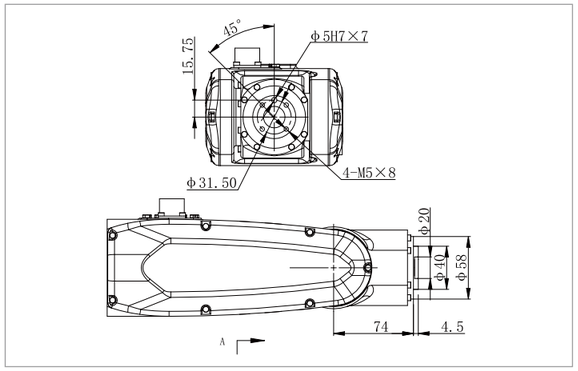
动作范围/OPERATING SPACE



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