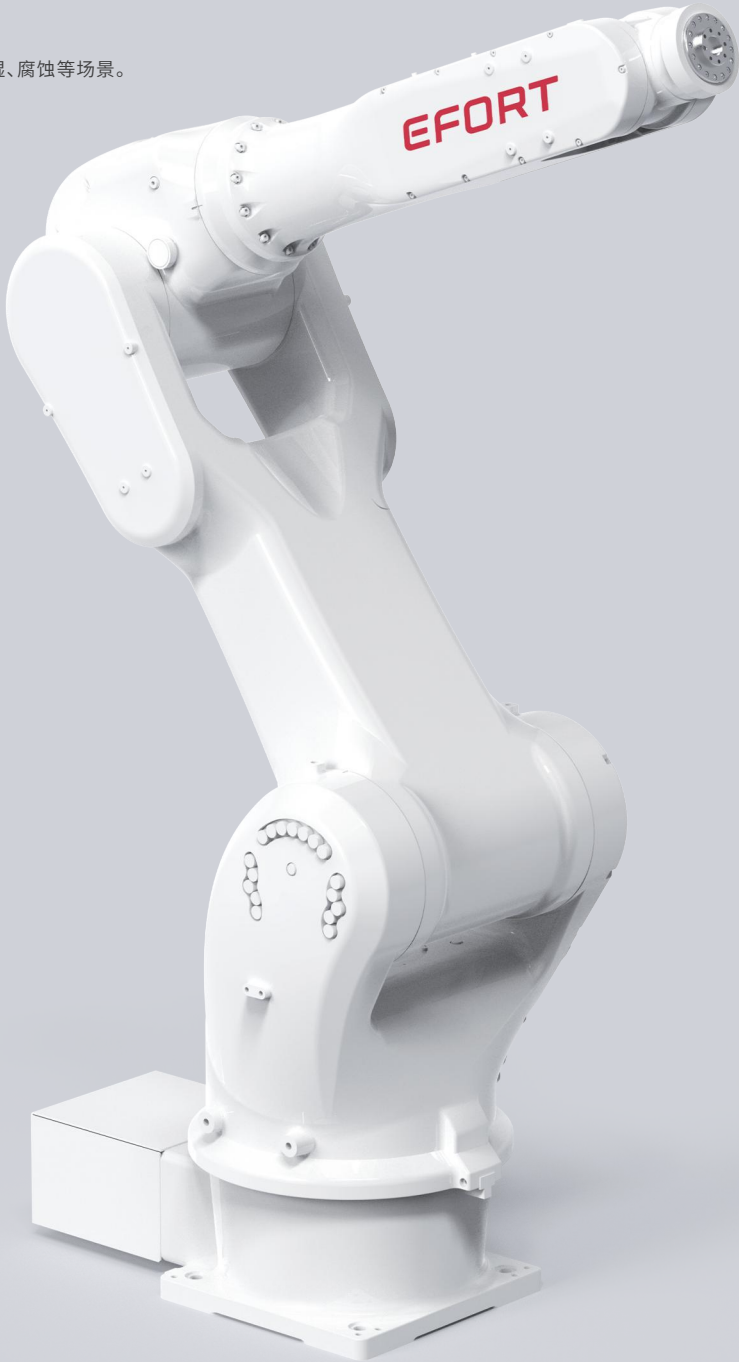


ER35-1900F

ER35-1900F,
手腕可搬运质量35 kg, 可达半径1875 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；
 - 特殊涂装材料与工艺及密封防护设计使机器人具备优秀的耐高温、耐腐蚀特性。确保机器人长期在60℃高温及弱酸碱腐蚀环境下稳定工作；
 - 定制罩壳设计、动力及通信线缆接头均采用专业防护处理，满足IP67防护等级,从容应对防水、防尘、防油污要求。
- 适用场景
 - 可应用于铸造、锻造等金属热加工及其他高温、高湿、腐蚀等场景。
- 适用行业
 - 适用于汽车、家电、金属、建材等行业。



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

EFORT



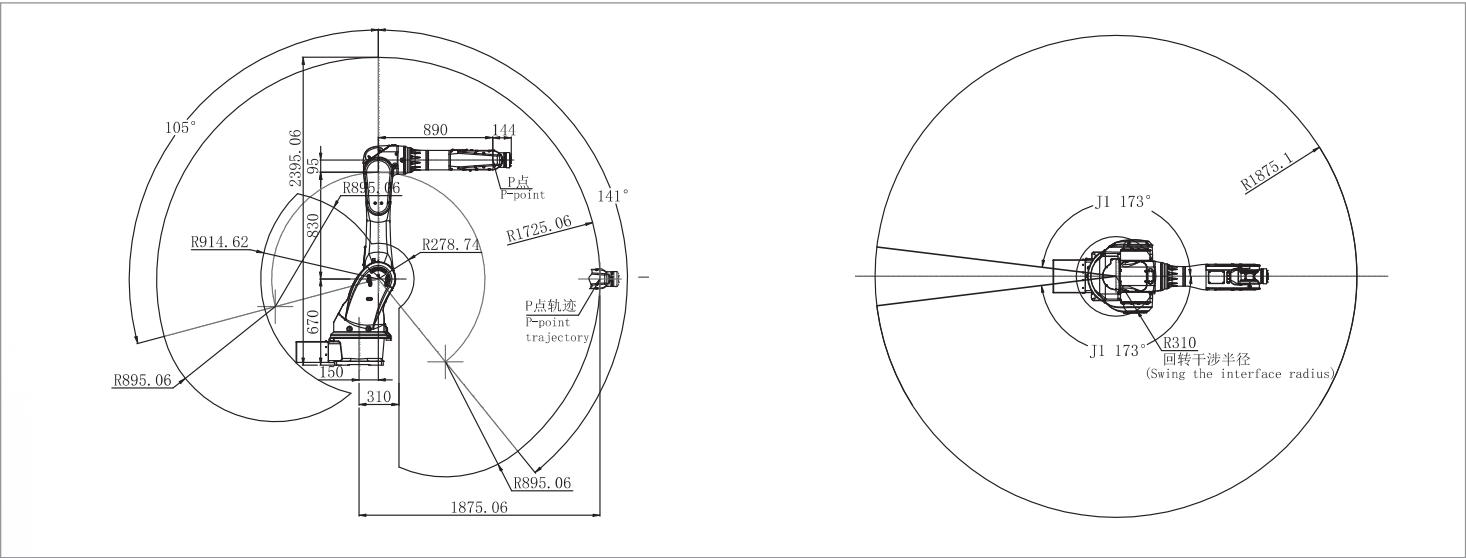
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

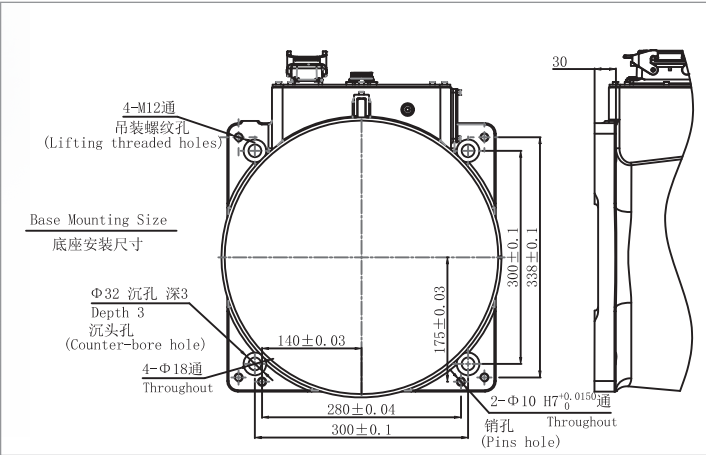
型号		ER35-1900F
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		35 kg
重复定位精度		±0.05 mm
本体质量		276 kg
可达半径		1875 mm
本体防护等级		IP67
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊
安装条件	环境温度	0~60 ℃
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	110 N·m
	J5	110 N·m
	J6	60 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	4 kg·m ²
	J5	4 kg·m ²
	J6	2 kg·m ²
最大单轴速度	J1	190°/sec
	J2	190°/sec
	J3	200°/sec
	J4	350°/sec
	J5	350°/sec
	J6	400°/sec
各轴运动范围	J1	±173°
	J2	+105°/-141°
	J3	+200°/-78°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	±360°

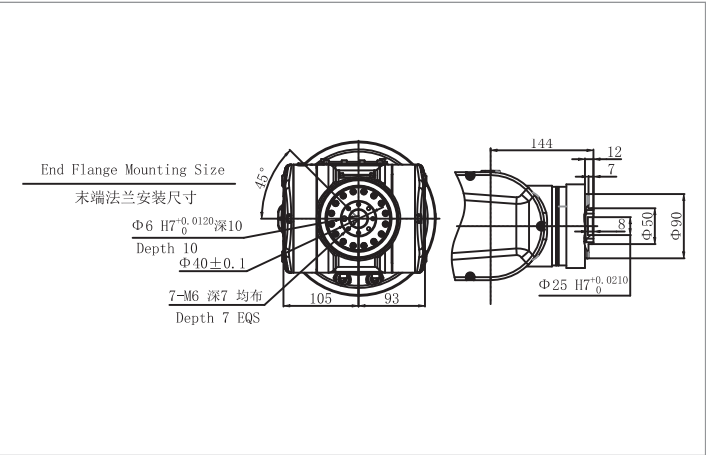
动作范围 / OPERATING SPACE



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。