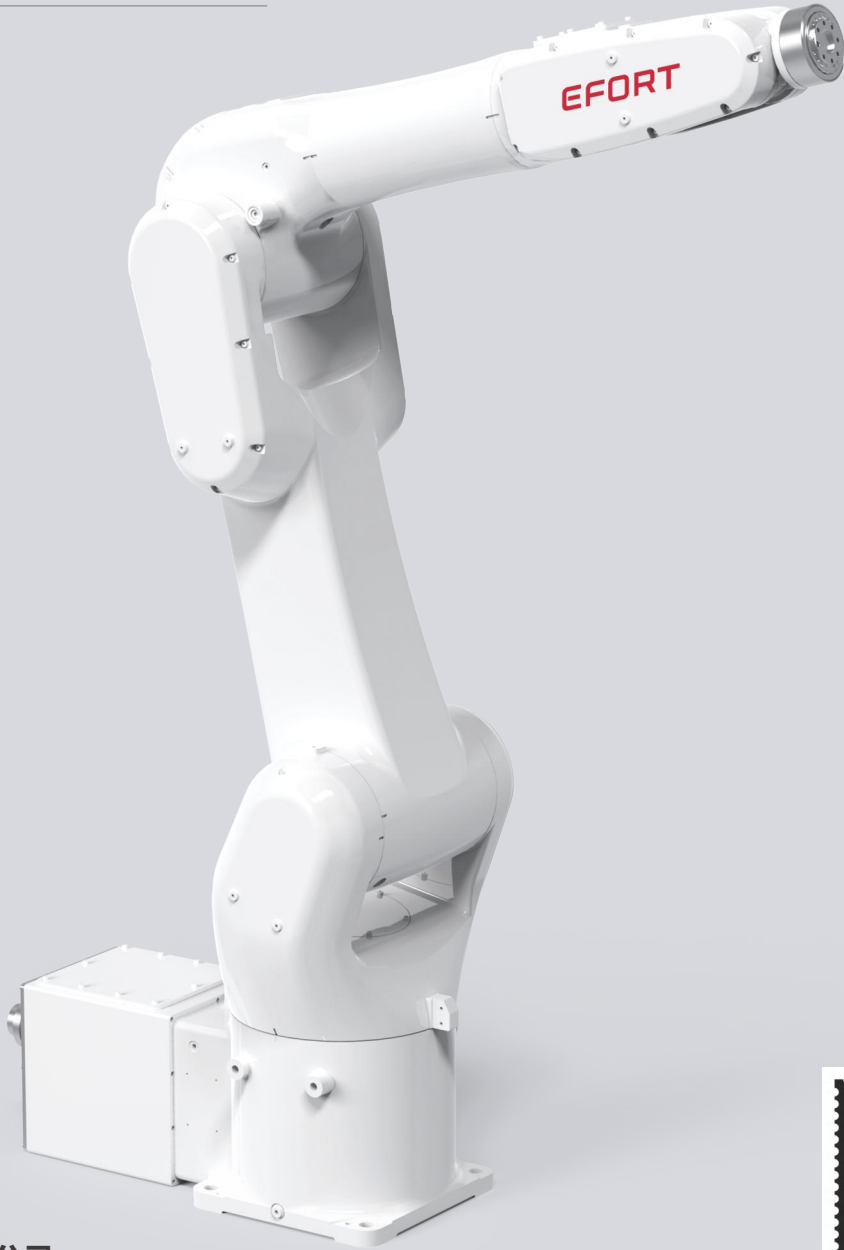


EXR12-1400

EXR12-1400,
手腕可搬运质量12 kg,可达半径1391 mm。

- 功能特点
- 基于埃夫特成熟平台研发设计，稳定可靠；
无电池编码器，全密封设计，线缆全包裹，完整腔体的闭环防爆控制，更安全；
防爆等级:Ex db ib pxb IIC T6 Gb、Ex ib pxb tb IIIC T80℃ Db 可用于1区及21区危险环境；
- 适用场景
- 可应用于搬运、分拣、组装、打磨、抛光、喷涂等应用的粉尘或者气体防爆场景。



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



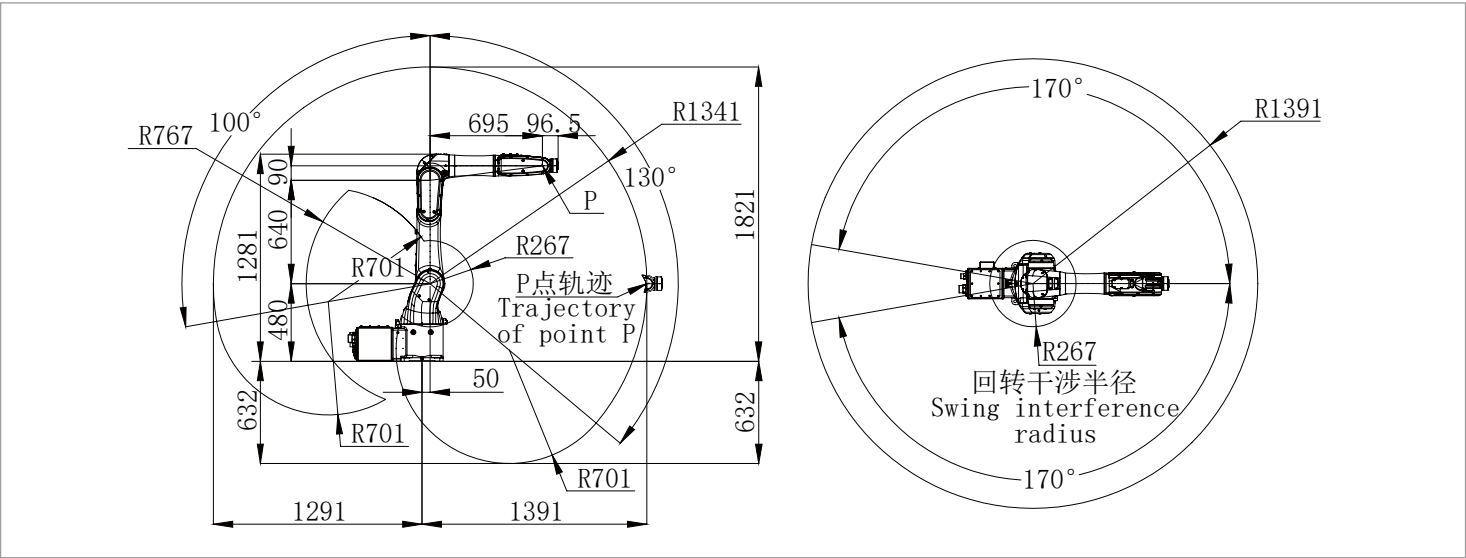
扫码查看说明书

产品参数 /SPECIFICATIONS

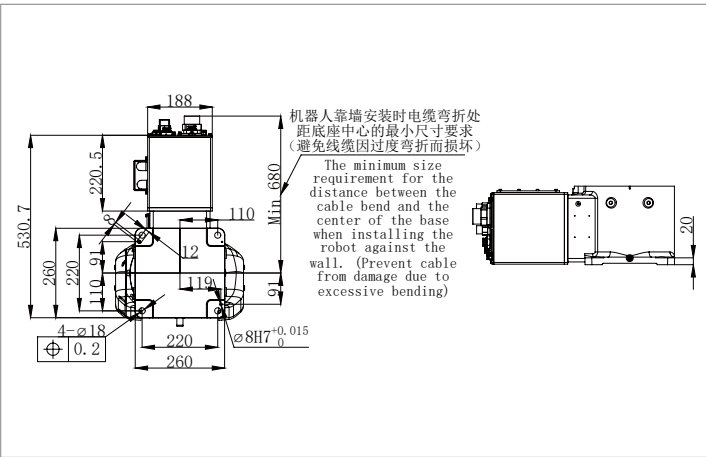
型号		EXR12-1400
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		12 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		92 kg
可达半径		1391 mm
本体防护等级		IP65
控制柜防护等级		IP54
防爆等级		Ex db ib pxb IIC T6 Gb Ex ib pxb tb IIIC T80℃ Db
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面
安装条件	环境温度	0~45 ℃
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	25 N·m
	J5	25 N·m
	J6	12 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	0.78 kg·m ²
	J5	0.78 kg·m ²
	J6	0.3 kg·m ²
最大单轴速度	J1	200°/sec
	J2	180°/sec
	J3	220°/sec
	J4	400°/sec
	J5	420°/sec
	J6	600°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+100°/-130°
	J3	+193°/-75°
	J4	±190°
	J5	±120°
	J6	±360°

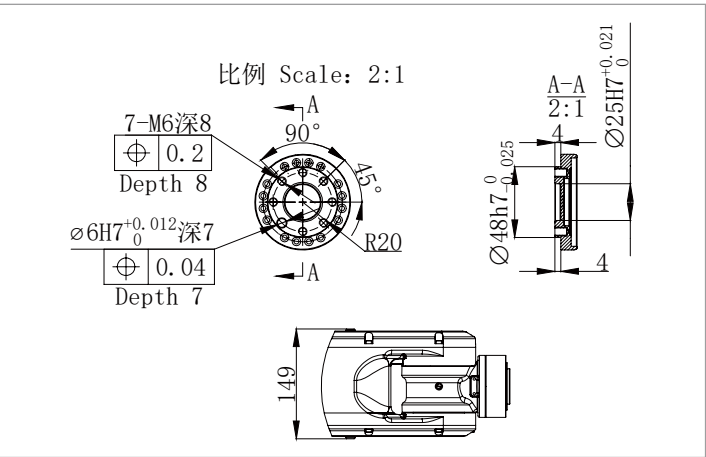
动作范围/OPERATING SPACE



底座安装尺寸/BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸/END FLANGE MOUNTING SIZE



*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。