

# EXR8-1300

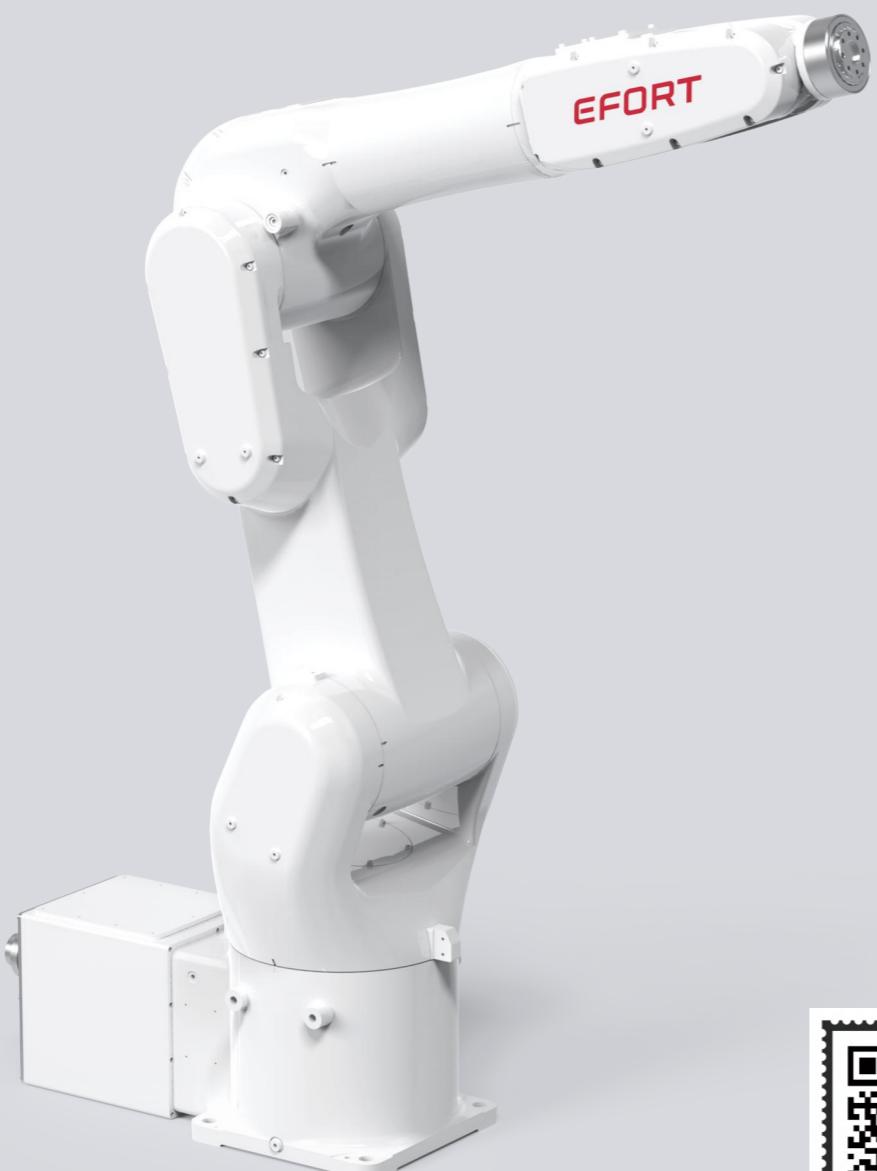
**EXR8-1300,**  
手腕可搬运质量8 kg, 可达半径1291 mm。

## 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°C 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。



扫码查看说明书

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

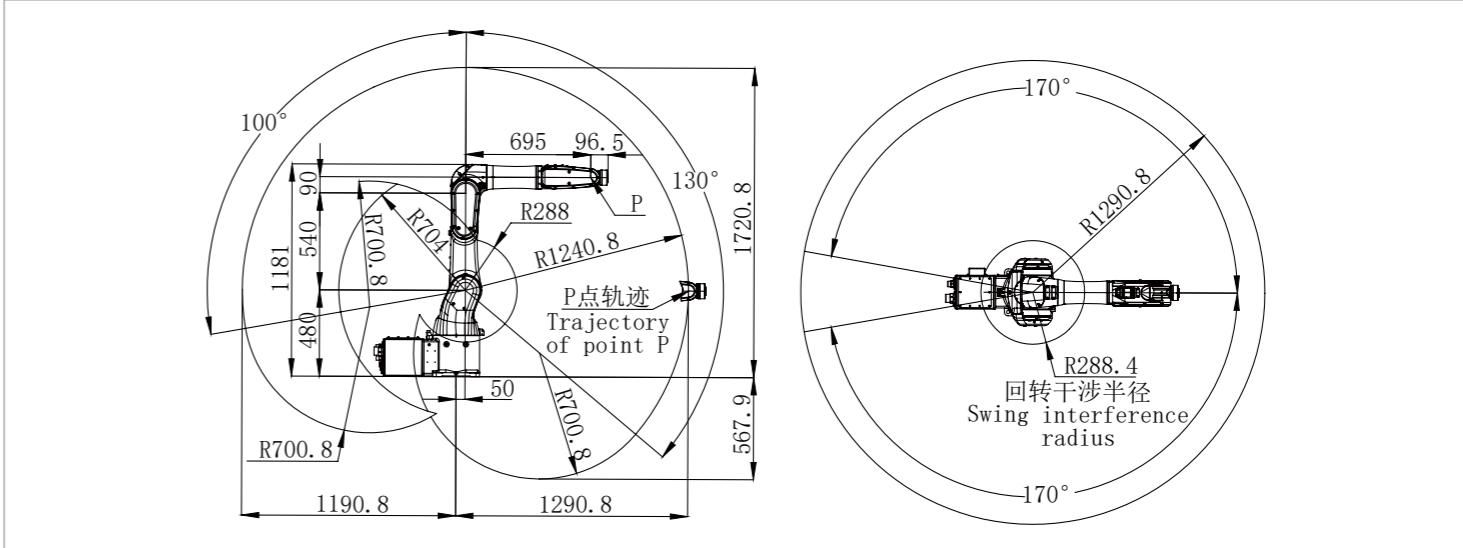
**EFORT**

## 产品参数 /SPECIFICATIONS

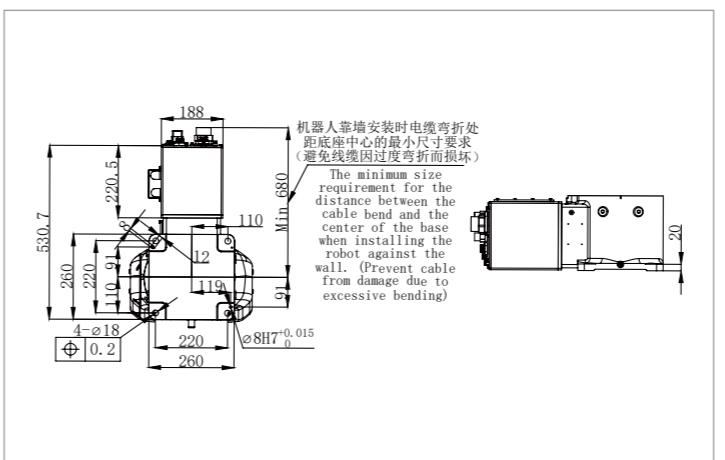
型号	EXR8-1300						
机构	多关节型机器人						
控制轴数	6轴						
手腕可搬运质量	8 kg						
重复定位精度	±0.03 mm						
本体质量	94 kg						
可达半径	1291 mm						
本体防护等级	IP65						
控制柜防护等级	IP54						
防爆等级	Ex db ib pxb IIC T6 Gb Ex ib pxb tb IIIC T80°C Db						
驱动方式	AC伺服驱动						
安装方式	地面						
安装条件	<table border="1"><tr><td>环境温度</td><td>0~45 °C</td></tr><tr><td>环境湿度</td><td>RH≤80% (无结露)</td></tr><tr><td>振动加速度</td><td>4.9 m/s<sup>2</sup> (0.5 G以下)</td></tr></table>	环境温度	0~45 °C	环境湿度	RH≤80% (无结露)	振动加速度	4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5 G以下)
环境温度	0~45 °C						
环境湿度	RH≤80% (无结露)						
振动加速度	4.9 m/s <sup>2</sup> (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 <sup>2</sup>
	J5	0.78 kg·m <sup>2</sup>
	J6	0.3 kg·m <sup>2</sup>
最大单轴速度	J1	230°/sec
	J2	190°/sec
	J3	240°/sec
	J4	500°/sec
	J5	420°/sec
	J6	720°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+100°/-130°
	J3	+193°/-75°
	J4	±190°
	J5	±120°
	J6	±360°

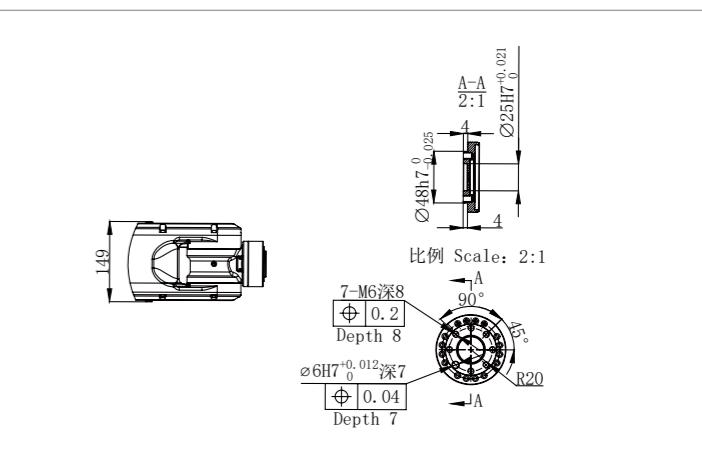
## 动作范围/OPERATING SPACE



## 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。

相关信息发布时间 2025/07