ER280-3200

EFORT

ER280-3200,
手腕可搬运质量280 kg，可达半径3188 mm。

功能特点

重复定位精度高达±0.06 mm，达到国际一流水平，满足高精度应用需求；
高速轨迹平滑无冲击，大幅优化循环周期，实现高效生产；
支持主流工业总线协议，提供SDK与离线仿真软件，降低集成难度与调试周期；

适用场景

可应用于焊接、涂胶、装配、上下料、搬运、码垛等场景。

适用行业

适用于汽车、航空航天、锂电、光伏、物流等行业。

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

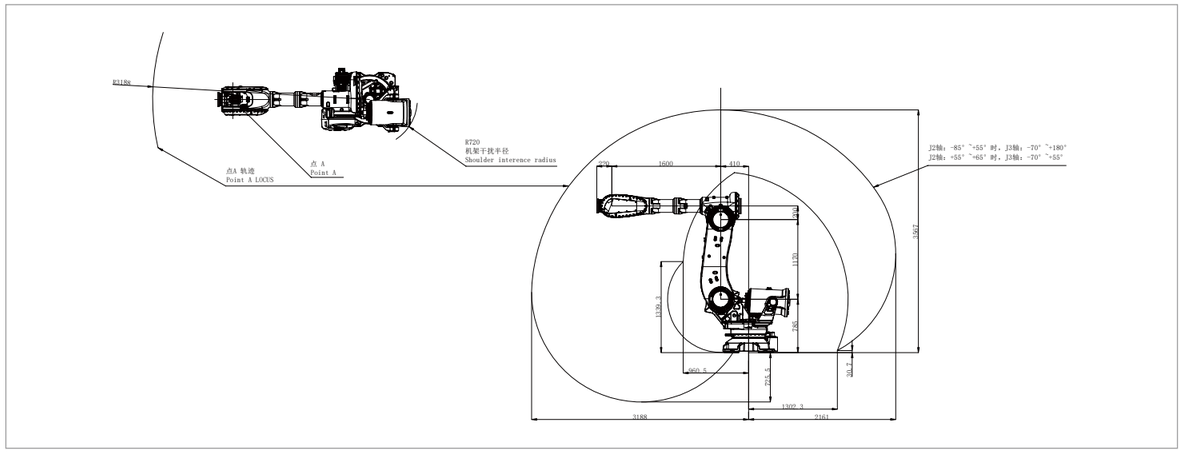
扫码查看说明书

产品参数 /SPECIFICATIONS

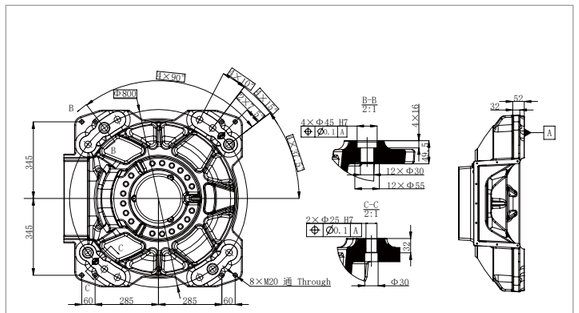
型号		ER280-3200
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		280 kg
重复定位精度		±0.06 mm
本体质量		1865 kg
可达半径		3188 mm
本体防护等级		IP65
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面
安装条件	环境温度	0~45 ℃
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

手腕允许负载转矩	J4	2200 N·m
	J5	2200 N·m
	J6	1000 N·m
手腕允许负载转动惯量	J4	230 kg·m^2
	J5	230 kg·m^2
	J6	145 kg·m^2
最大单轴速度	J1	110°/sec
	J2	100°/sec
	J3	100°/sec
	J4	140°/sec
	J5	110°/sec
	J6	180°/sec
各轴运动范围	J1	±185°
	J2	+65°/-85°
	J3	+180°/-70°
	J4	±360°
	J5	±130°
	J6	±360°

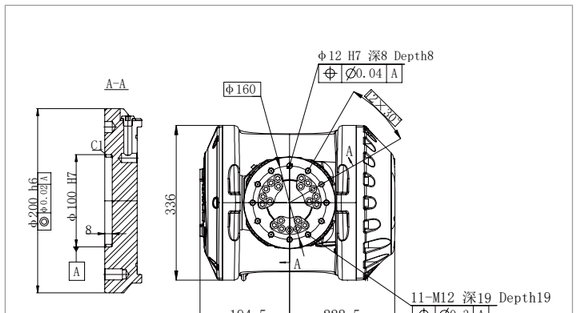
动作范围 /OPERATING SPACE



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 2025/11