ER100P-3500

EFORT

ER100P-3500,
手腕可搬运质量100 kg，可达半径3502 mm。

功能特点

平台化产品，模块化设计，客户备件管理更加灵活；

工作半径3500mm，下探深度可达2177mm，确保机器人灵活深入设备内部完成取件、清洗等动作；

平衡缸采用氮液混合缸，无需充氮气，更稳定耐久，寿命更长。

适用场景

可应用于压铸、注塑等高台场景。

适用行业

适用于汽车、家电等行业。

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

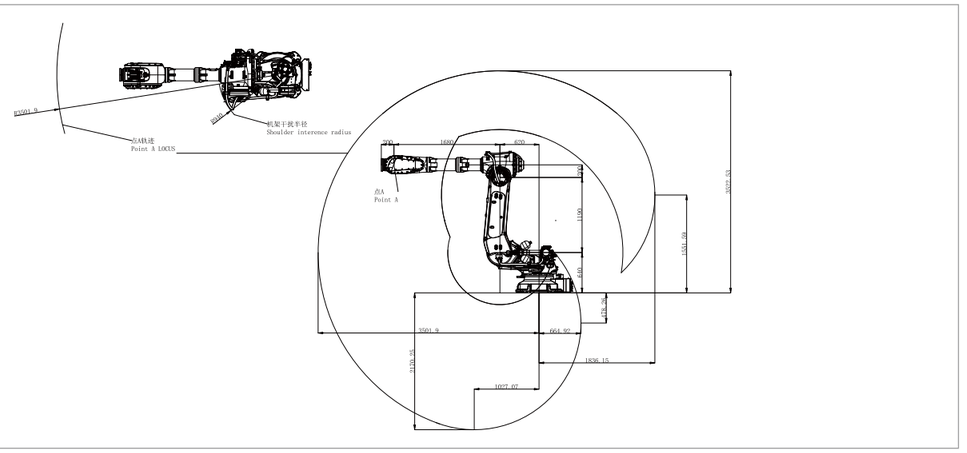
扫码查看说明书

产品参数 /SPECIFICATIONS

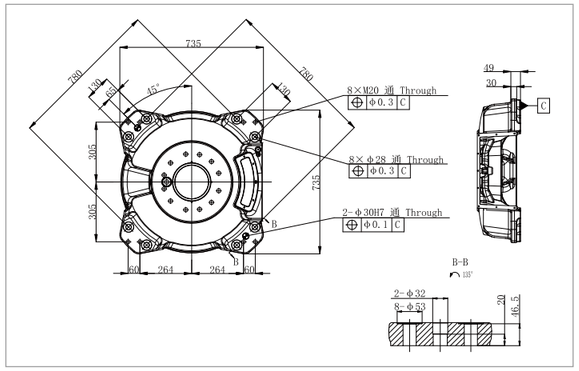
型号		ER100P-3500
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		100 kg
重复定位精度		±0.1 mm
本体质量		1310 kg
可达半径		3502 mm
本体防护等级		IP65
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面
安装条件	环境温度	0~45 ℃
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

手腕允许负载转矩	J4	1324 N·m
	J5	1324 N·m
	J6	650 N·m
手腕允许负载转动惯量	J4	250 kg·m^2
	J5	250 kg·m^2
	J6	185 kg·m^2
最大单轴速度	J1	130°/sec
	J2	110°/sec
	J3	115°/sec
	J4	170°/sec
	J5	120°/sec
	J6	220°/sec
各轴运动范围	J1	±185°
	J2	+40°/-160°
	J3	+180°/-70°
	J4	±360°
	J5	±130°
	J6	±360°

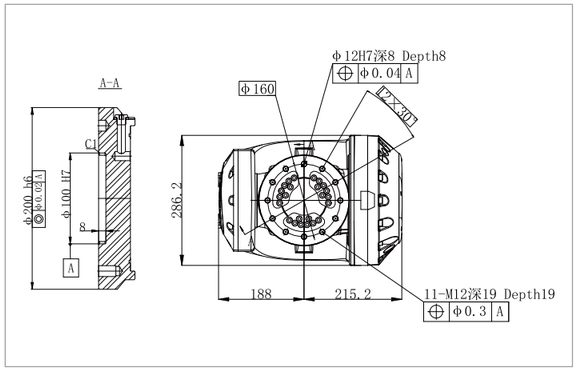
动作范围/OPERATING SPACE



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