

重载桌面系列

EFORT

重载桌面系列机器人负载能力强, 工作范围广, 精准、高效、灵活紧凑, 能显著提高生产效率。

01 功能特点

重载桌面系列包含多个版本, 手腕可搬运质量/可达半径分别为8kg/1.3m, 10kg/1.1m, 12kg/0.9m, 适用于电子制造、汽车零部件、光伏、锂电、一般工业等多种行业应用场景。

精准
高刚性和轻量化的设计, 重复定位精度可达0.02mm。

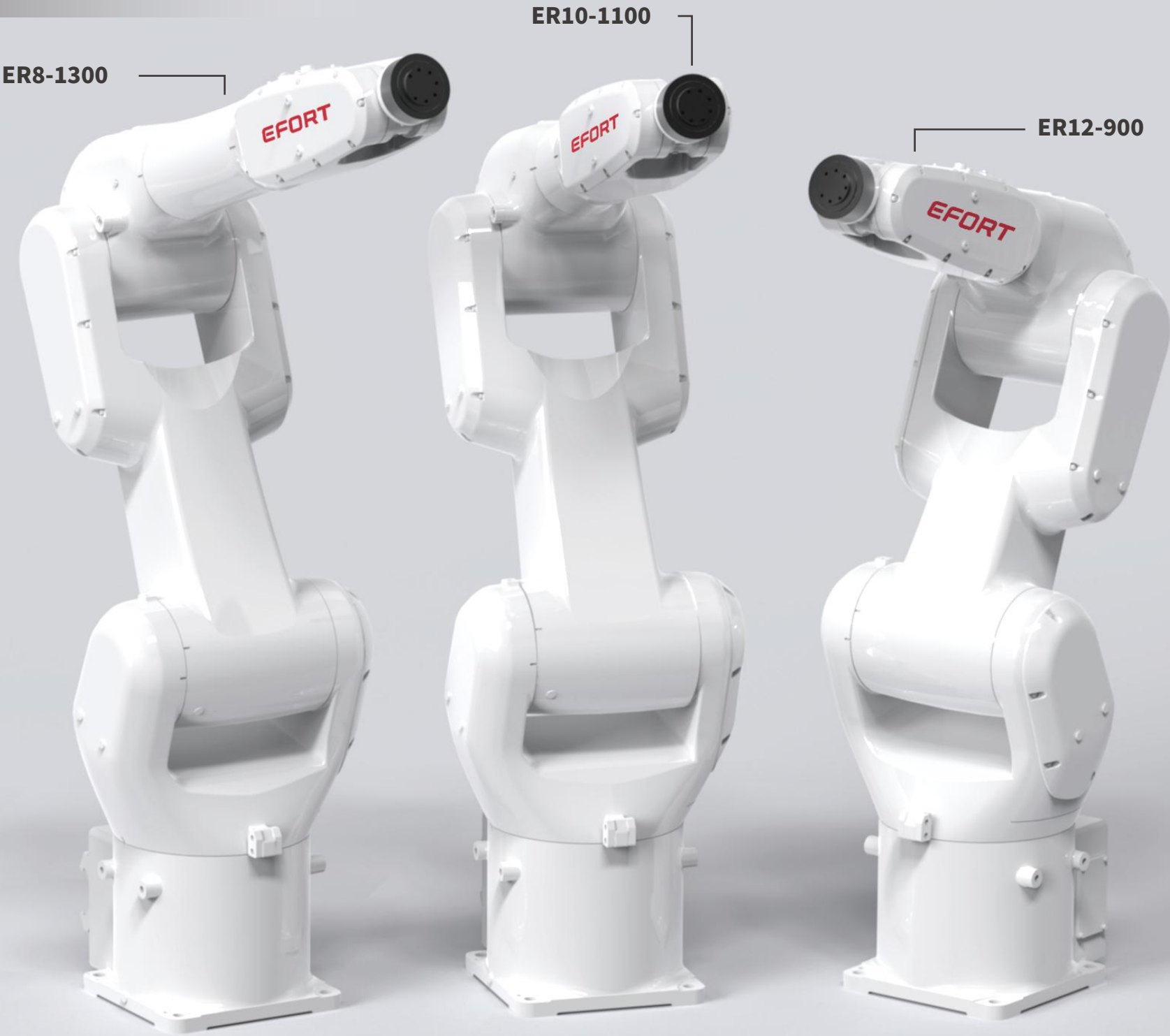
紧凑
结构紧凑, IP67全封闭设计, 占地260mm*260mm, 可狭窄密闭空间部署。

高效
标准门型节拍0.42s, 更强的负载能力、更广的工作范围。

强劲
机器人手腕具备更高的扭矩、惯量以及刚性。

02 主要应用

搬运、组装、检测、打磨、抛光、弧焊。



ER8-1300

ER8-1300,
手腕可搬运质量8 kg, 可达半径1291 mm。

- 适用场景

可应用于搬运（机床上下料）、分拣、组装、打磨、抛光、弧焊等各种场景。
- 适用行业

适用于PCB、电子制造、橡塑、金属制品等行业。



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



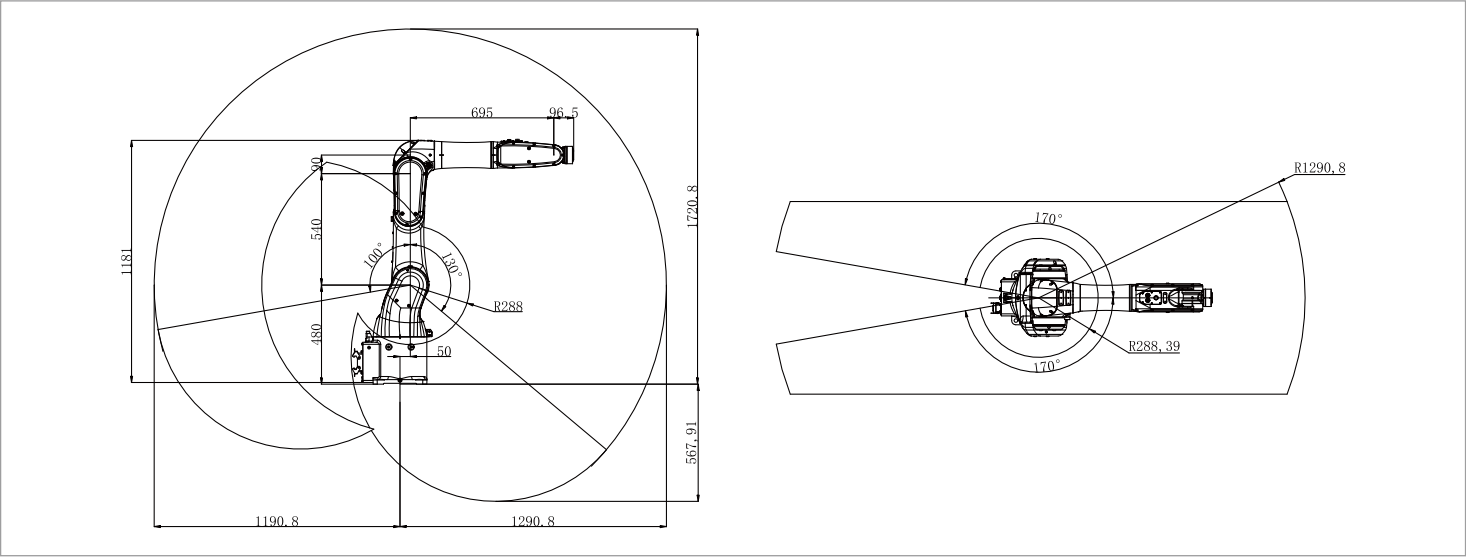
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

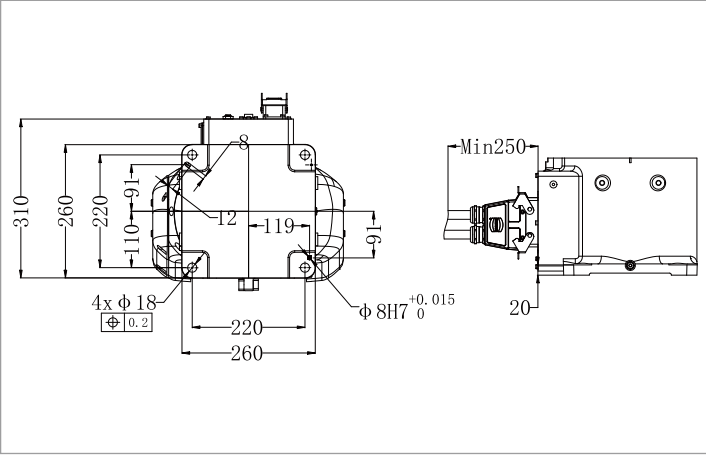
型号		ER8-1300
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		8 kg
重复定位精度		±0.03 mm
本体质量		80 kg
可达半径		1291 mm
本体防护等级		IP65 / IP67 (手腕)
控制柜防护等级		IP20 / IP54 (选配)
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

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	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°

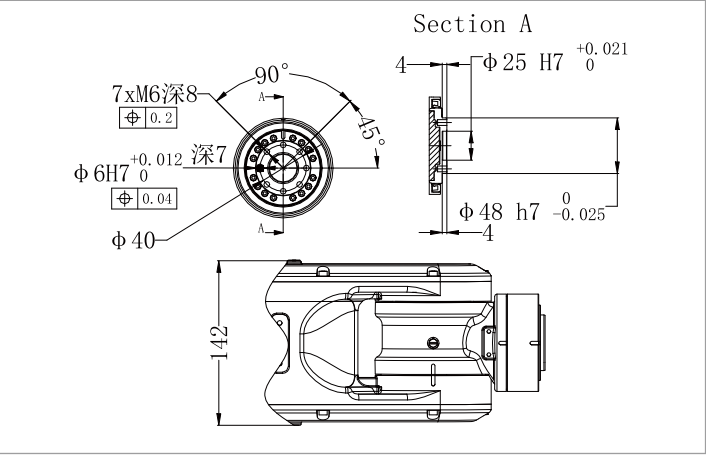
动作范围 / OPERATING SPACE



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。

ER10-1100

ER10-1100,
手腕可搬运质量10 kg,可达半径1142 mm。

- 适用场景

可应用于搬运（机床上下料）、分拣、组装、打磨、抛光、弧焊等各种场景。
- 适用行业

适用于PCB、电子制造、橡塑、金属制品等行业。



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



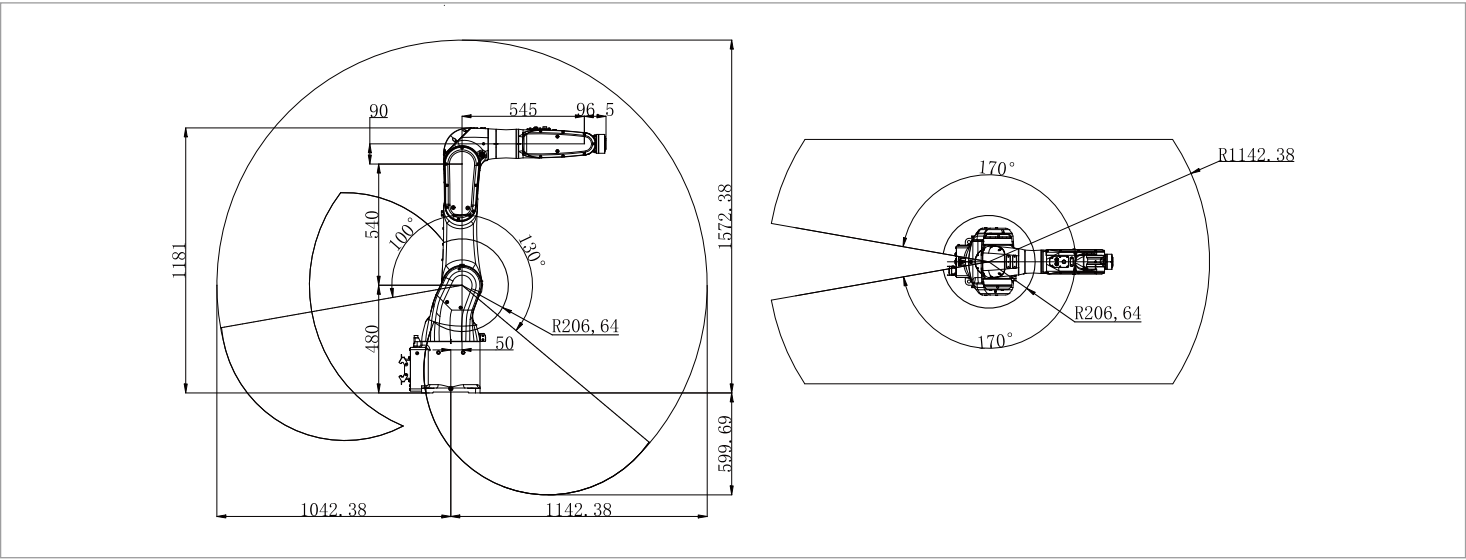
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

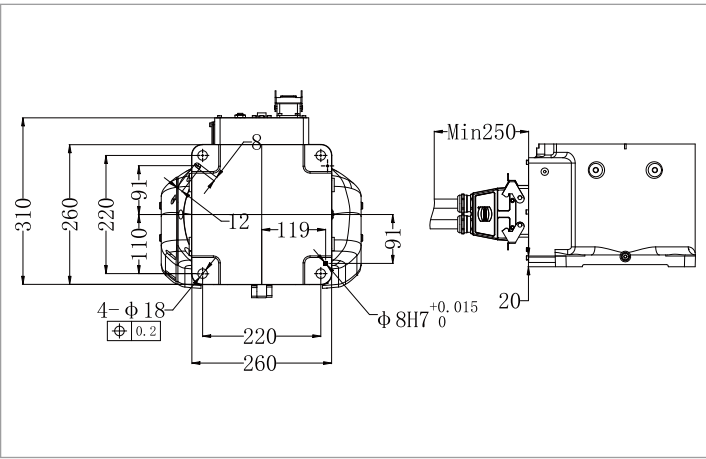
型号		ER10-1100
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		10 kg
重复定位精度		±0.025 mm
本体质量		78 kg
可达半径		1142 mm
本体防护等级		IP65 / IP67 (手腕)
控制柜防护等级		IP20 / IP54 (选配)
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

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	230°/sec
	J2	225°/sec
	J3	330°/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°

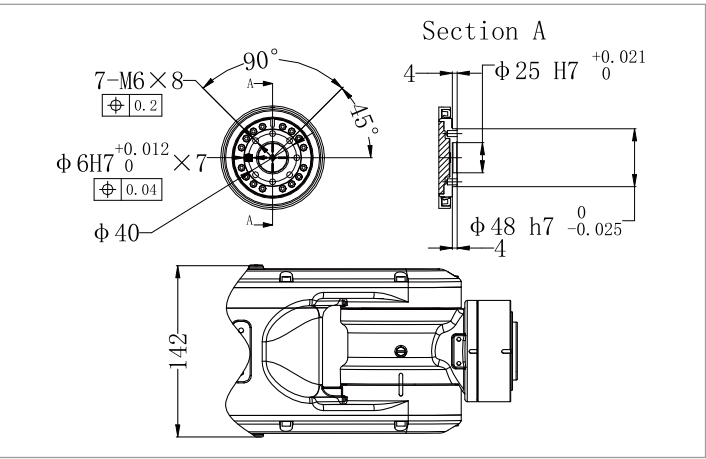
动作范围 / OPERATING SPACE



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。

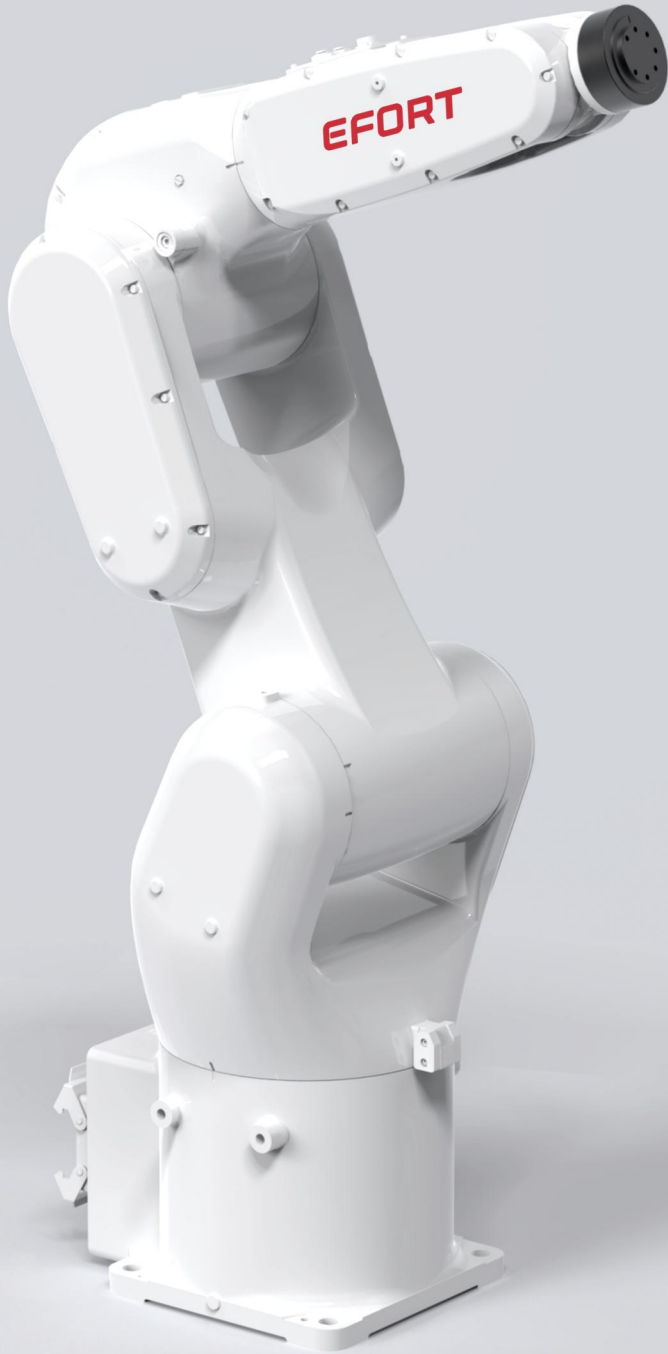
ER12-900

ER12-900,
手腕可搬运质量12 kg,可达半径944 mm。

- 适用场景

可应用于搬运（机床上下料）、分拣、组装、打磨、抛光、弧焊等各种场景。
- 适用行业

适用于PCB、电子制造、橡塑、金属制品等行业。



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



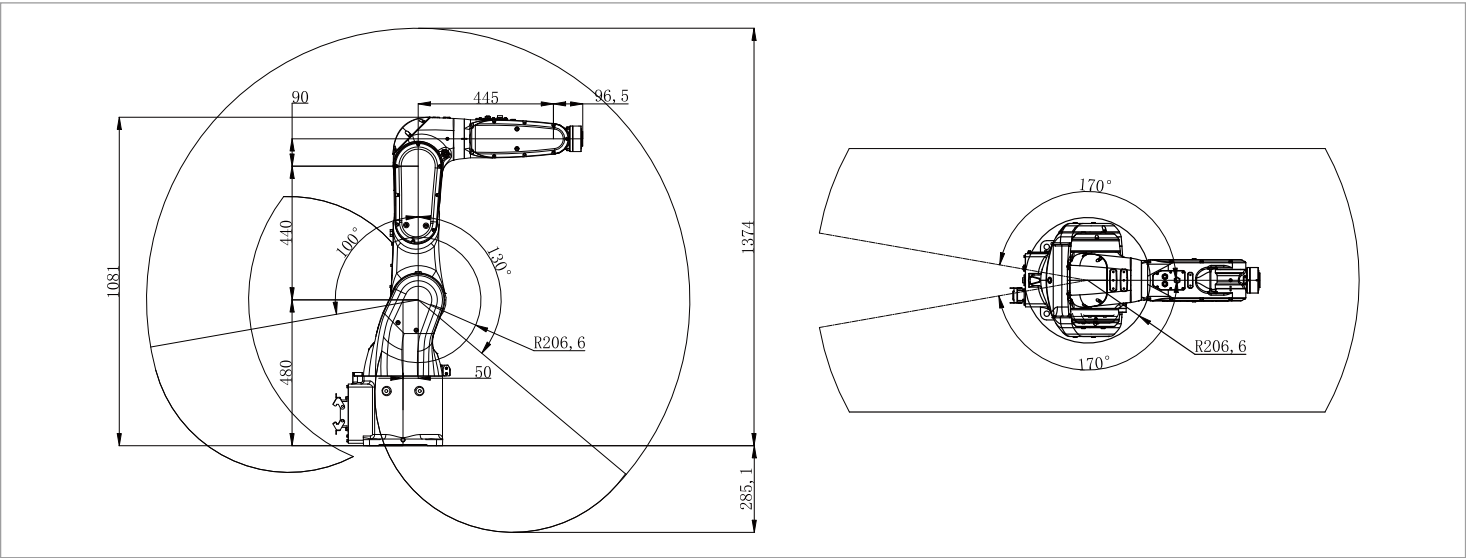
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

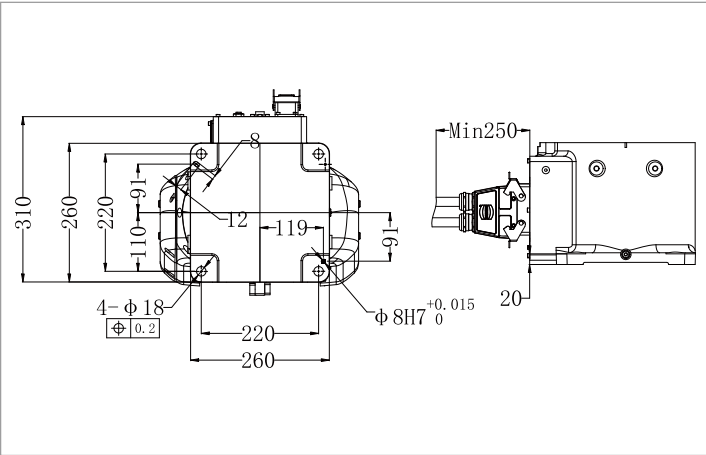
型号		ER12-900
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		12 kg
重复定位精度		±0.02 mm
本体质量		75 kg
可达半径		944 mm
本体防护等级		IP65 / IP67 (手腕)
控制柜防护等级		IP20 / IP54 (选配)
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面、顶吊、壁挂
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

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 k·m ²
最大单轴速度	J1	245°/sec
	J2	225°/sec
	J3	330°/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°

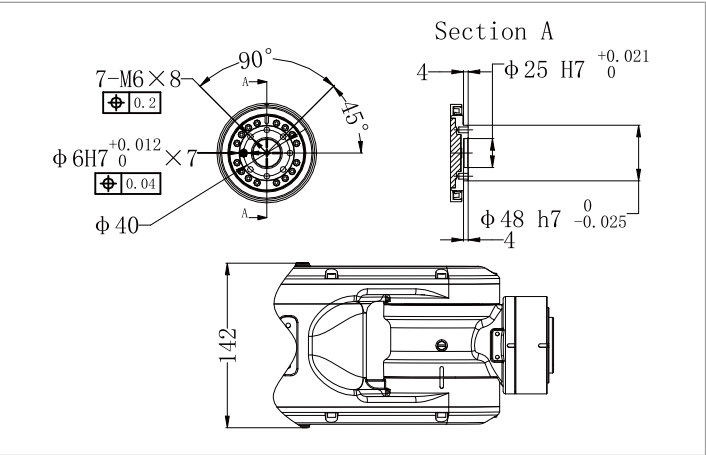
动作范围 / OPERATING SPACE



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。