

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

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。

可应用于压铸、注塑等高台场景。

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

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		1315 kg
可达半径		3502 mm
本体防护等级		IP65 / IP67(手腕)
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 °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	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°

[illegible]

The technical drawing consists of two views of a mechanical component, likely a pump or motor housing.

- Cross-section A-A:** This side view shows the internal features of the component. Key dimensions include a total height of 200 mm, a central bore diameter of $\phi 100$ H7, and a distance of 100 mm from the base to the center of the bore. A feature labeled 'C' is indicated near the top edge.
- Top View:** This view shows the circular face of the component. The overall outer diameter is 286.2 mm. The inner circular area has a diameter of $\phi 160$. There are eight mounting holes arranged in a circle with a diameter of 12H7 and a depth of 8 mm. The distance between the centers of opposite mounting holes is 188 mm. The overall width of the flange is 215.2 mm. There are also four smaller holes with a diameter of 11-M12 and a depth of 19 mm, spaced at 19 mm intervals.

*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 2026/02