

ER360-2700

ER360-2700，
手腕可搬运质量360 kg, 可达半径2702 mm。

■ 功能特点

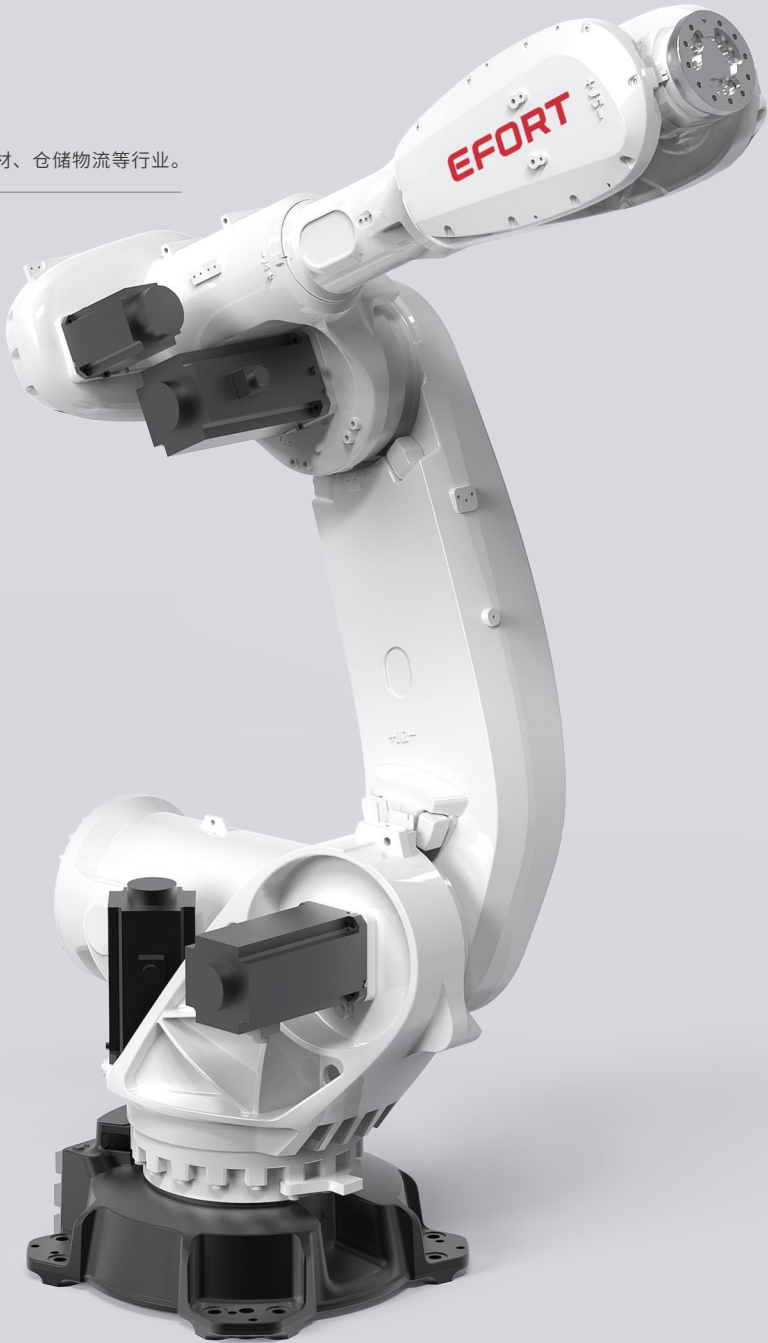
全新大负载平台产品，所有轴采用全刚性齿轮连接，机器人手腕转矩性能优越；
机器人重复定位精度提升50%，属于同级别领先水平，可应对各种高精应用场合；
结合高刚性传动设计与先进的轨迹算法，动态性能更强，高速运行更稳定。

■ 适用场景

可应用上下料、搬运、码垛等场景。

■ 适用行业

适用于汽车、锂电、光伏、食品饮料、建材、仓储物流等行业。



EFORT



扫码查看说明书

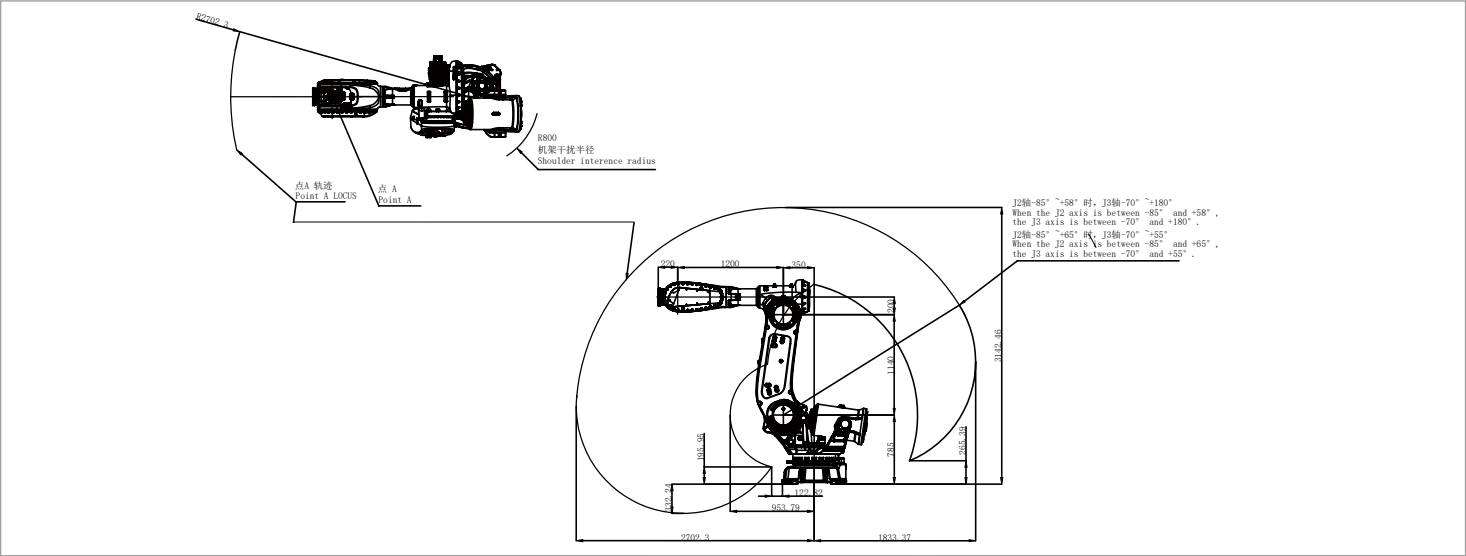
埃夫特智能机器人股份有限公司
EFORT Intelligent Robot Co., Ltd.
公司热线:400-052-8877
公司地址:中国(安徽)自由贸易试验区芜湖片区万春东路96号
WWW.EFORT.COM.CN

产品参数 / SPECIFICATIONS

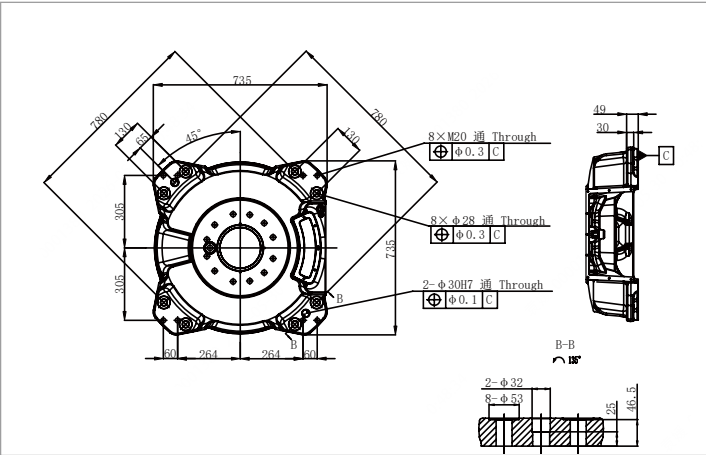
型号		ER360-2700
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		360 kg
重复定位精度		±0.05 mm
本体质量		1580 kg
可达半径		2702 mm
本体防护等级		IP65 / IP67（手腕）
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面
安装条件	环境温度	0~45 ℃
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J 4	1830 N·m
	J 5	1830 N·m
	J 6	900 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J 4	325 kg·m ²
	J 5	325 kg·m ²
	J 6	230 kg·m ²
最大单轴速度	J 1	105°/sec
	J 2	100°/sec
	J 3	110°/sec
	J 4	140°/sec
	J 5	110°/sec
	J 6	180°/sec
各轴运动范围	J 1	±185°
	J 2	+65°/-85°
	J 3	+180°/-70°
	J 4	±360°
	J 5	±130°
	J 6	±360°

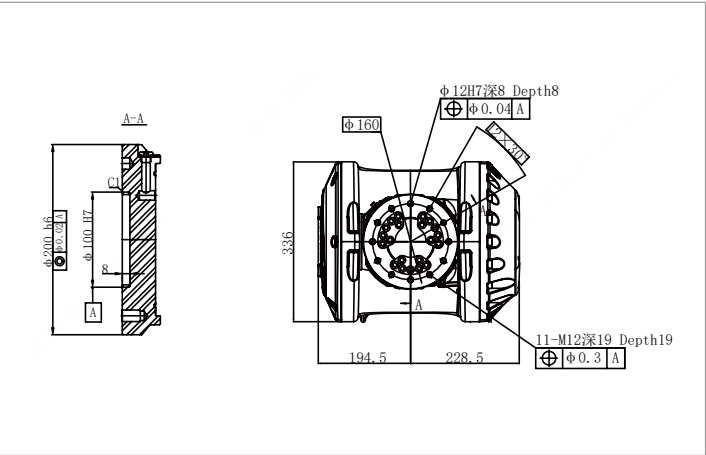
动作范围 / OPERATING SPACE



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。