

协作机器人

ECR5

ECR5是一款中小负载协作机器人，手腕部可搬运质量5 kg，工作可达半径928 mm，重复定位精度±0.03 mm。

■ 功能特点

多重软硬件安全设计，灵敏的碰撞检测，实现无围栏人机协同作业；安全功能按照ISO 13849 PL d, Cat.3 安全等级设计；

灵敏、易用的拖动示教功能，极大地简化机器人编程与使用，同时得益于轻量化的结构设计，帮助客户实现快速部署，灵活换线；

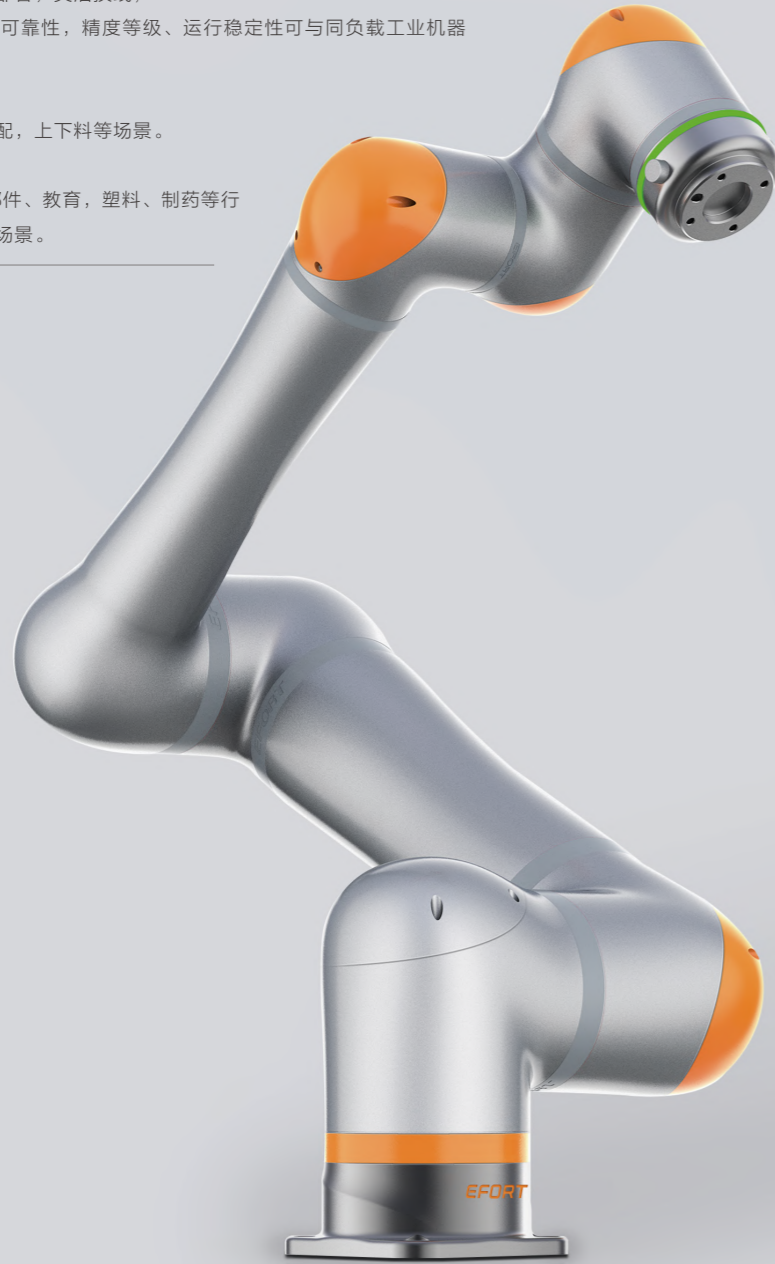
传承工业机器人产品的品质与可靠性，精度等级、运行稳定性可与同负载工业机器人相媲美。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配，上下料等场景。

■ 适用行业

适用于3C、食品饮料、金属部件、教育，塑料、制药等行业，也可适用于消费类行业与场景。



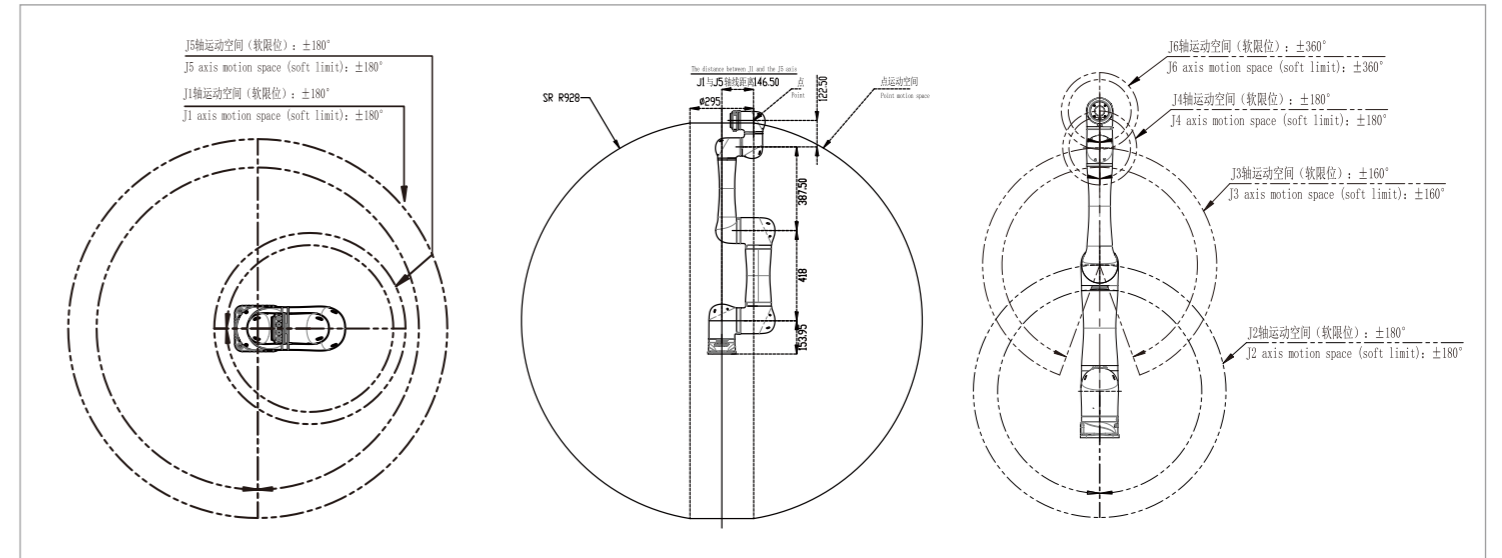
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

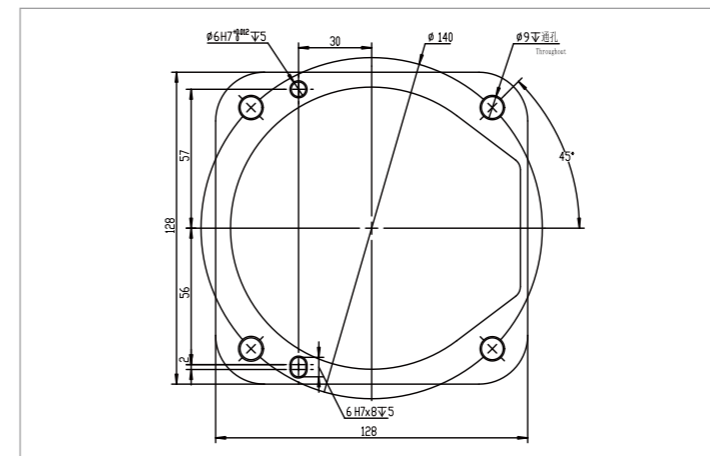
型号	ECR5	
机构	多关节型协作机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	5 kg	
重复定位精度	±0.03 mm	
本体重量	20.5 kg	
工作可达半径	928 mm	
本体防护等级	IP54	
电柜防护等级	IP40	
驱动方式	使用无框电机进行低压伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装、倾斜角安装	
安装条件	环境温度	0~50 ℃
	环境湿度	通常在5-95%RH以下（无结露现象）
	振动加速度	4.9 m/s ² （0.5 G以下）

手腕允许扭矩	J4	19 N.m
	J5	13 N.m
	J6	13 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	0.8 kg.m ²
	J5	0.4 kg.m ²
	J6	0.4 kg.m ²
最大单轴速度	J1	150°/sec
	J2	150°/sec
	J3	150°/sec
	J4	180°/sec
	J5	180°/sec
	J6	180°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	±180°
	J3	±160°
	J4	±180°
	J5	±180°
	J6	±360°

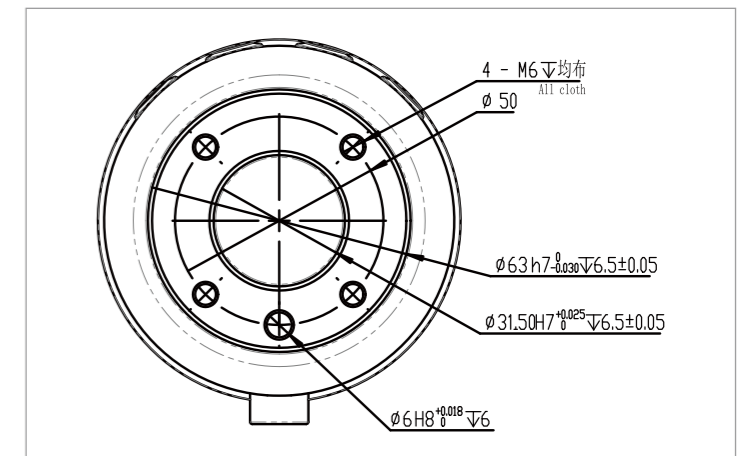
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司

EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线：400-052-8877

公司地址：安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

桌面型机器人

ER3-600

ER3-600是一款小负载桌面型机器人，
手腕部可搬运质量3 kg，工作可达半径593 mm。

■ 功能特点

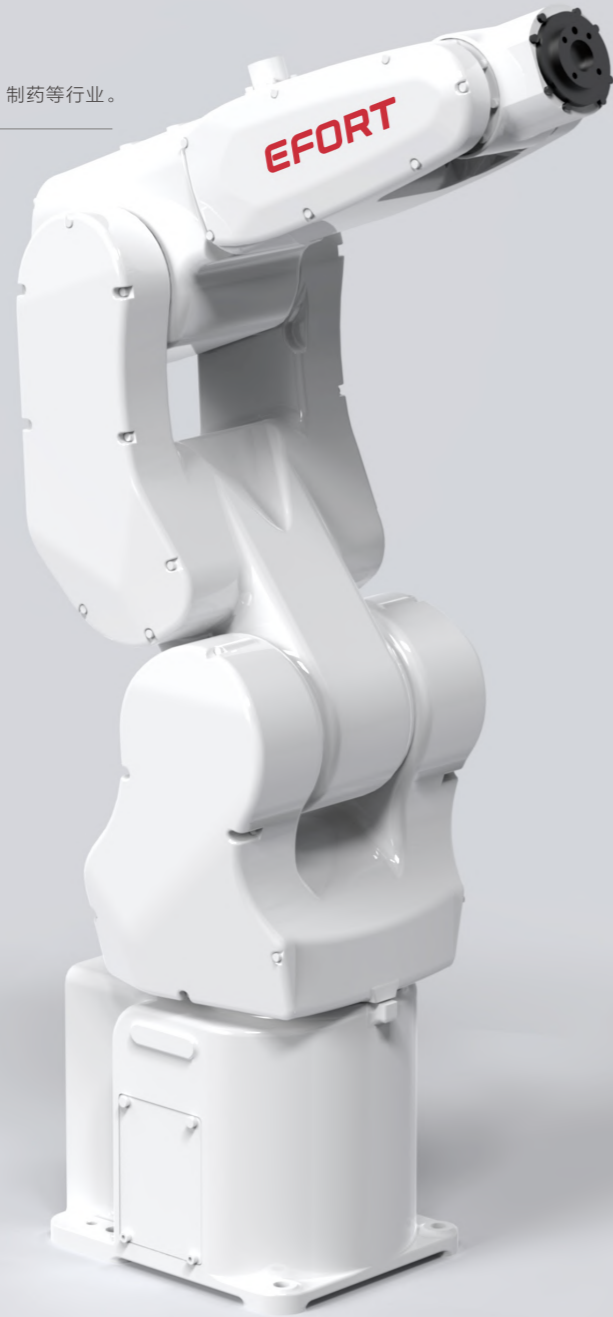
得益于结构紧凑、内置线缆的设计，ER3-600可以被轻松集成和安装，
帮助客户克服苛刻空间安装要求；
ER3-600也有为教学方案定制的拆装版，可满足智能制造教学要求。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配等场景。

■ 适用行业

适用于3C、食品饮料、金属部件、教育，塑料、制药等行业。



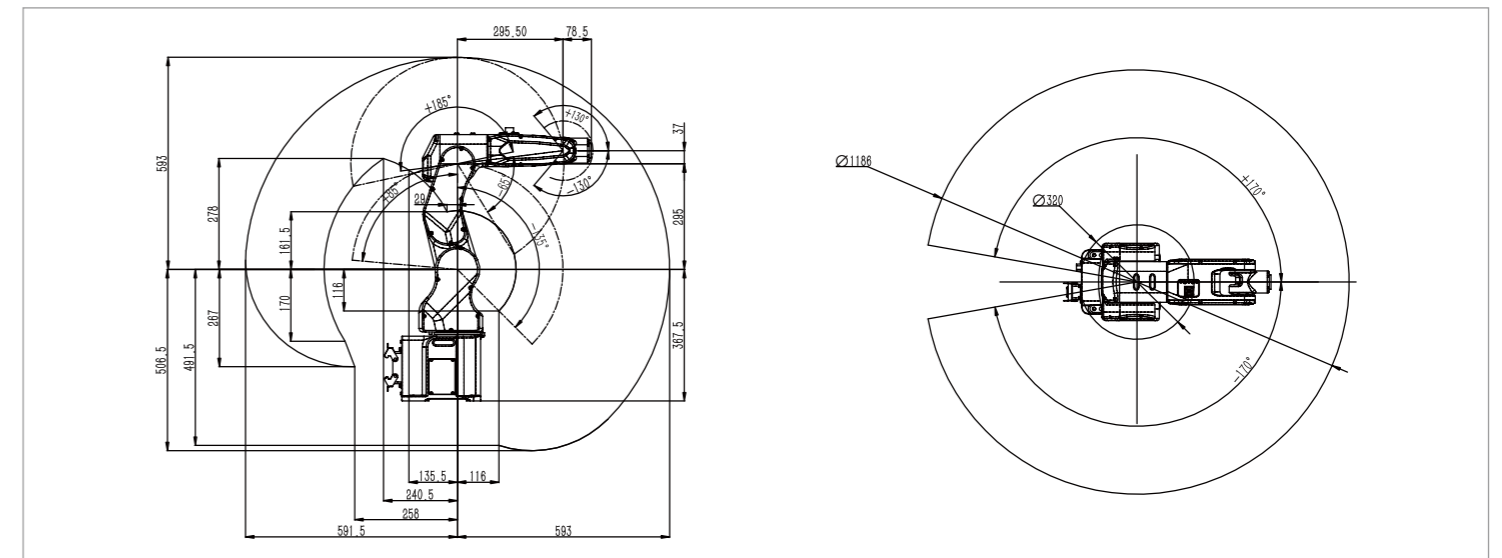
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

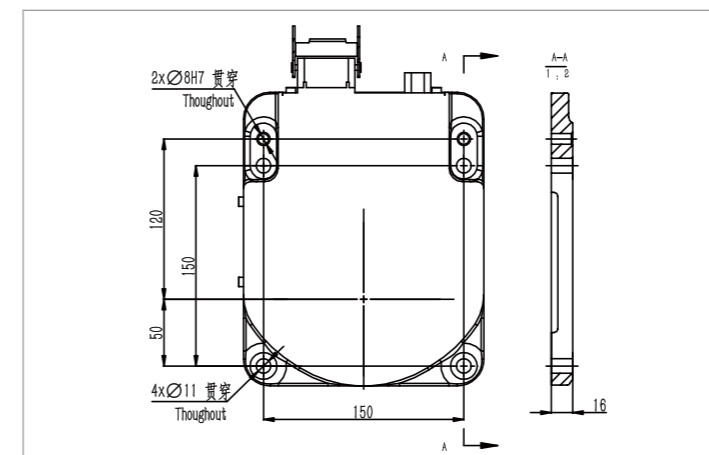
型号	ER3-600	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	3 kg	
重复定位精度	±0.02 mm	
本体重量	27 kg	
工作可达半径	593 mm	
本体防护等级	IP40	
电柜防护等级	IP20	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装、倾斜角安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80%（40°C）以下（无结露现象）
	振动加速度	4.9 m/s ² （0.5G以下）

手腕允许扭矩	J4	4.45 N.m
	J5	4.45 N.m
	J6	2.2 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	0.27 kg.m ²
	J5	0.27 kg.m ²
	J6	0.03 kg.m ²
最大单轴速度	J1	400°/sec
	J2	300°/sec
	J3	520°/sec
	J4	500°/sec
	J5	530°/sec
	J6	840°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+85°/-135°
	J3	+185°/-65°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	±360°

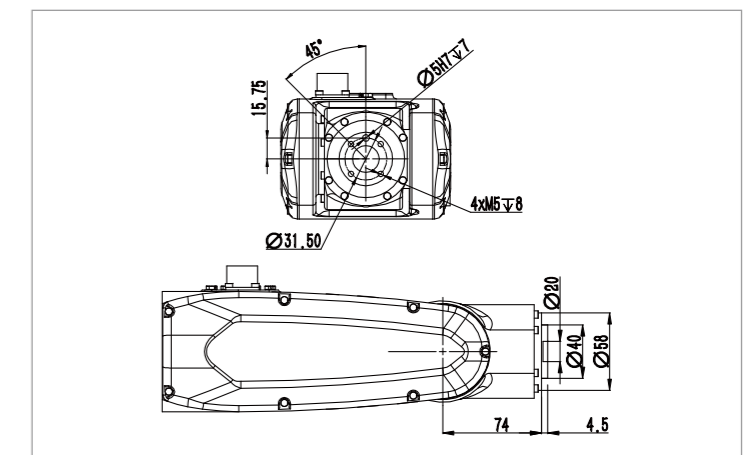
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线：400-052-8877

公司地址：安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

桌面型机器人

ER7-700

ER7-700是一款小负载桌面型机器人，
手腕部可搬运质量7 kg，工作可达半径713 mm。

■ 功能特点

机器人本体防护等级IP65，轻松面对粉尘、油雾、潮湿等恶劣的环境；
高刚性传动设计与先进的轨迹算法，提高机器人精度性能，帮助客户挑战各种应用场景。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配、喷涂等场景。

■ 适用行业

适用于3C、食品饮料、金属部件、教育、塑料、制药等行业。



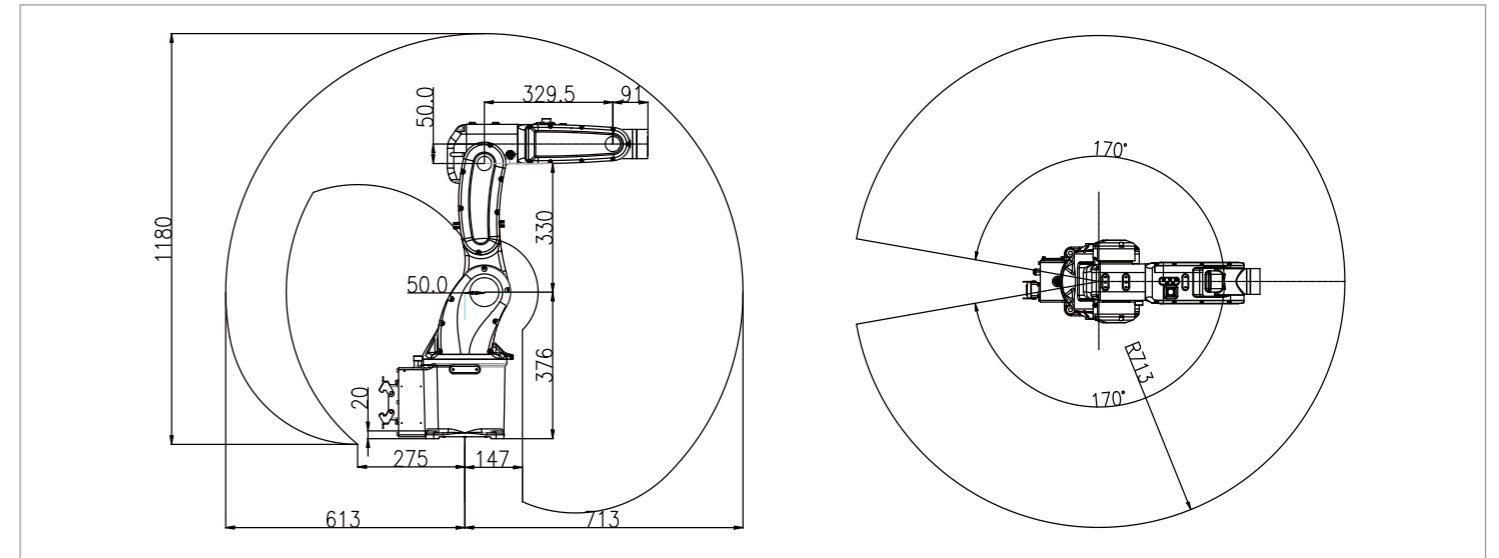
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

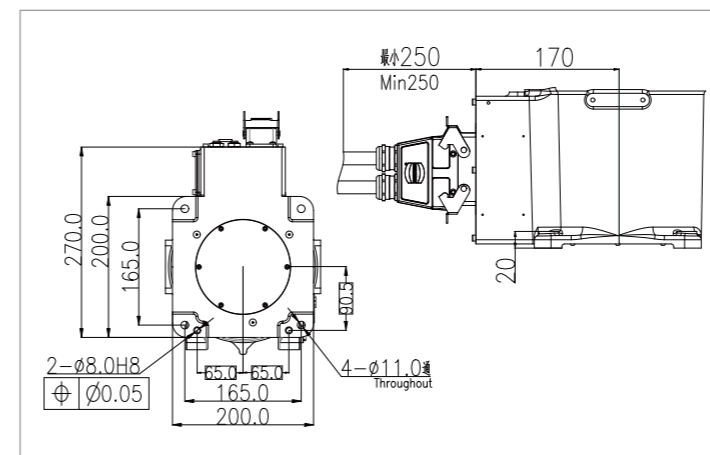
型号	ER7-700	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	7 kg	
重复定位精度	±0.02 mm	
本体重量	36 kg	
工作可达半径	713 mm	
本体防护等级	IP65/IP67 (手腕)	
电柜防护等级	IP20	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	16 N.m
	J5	16 N.m
	J6	9 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	0.45 kg.m ²
	J5	0.45 kg.m ²
	J6	0.14 kg.m ²
最大单轴速度	J1	380°/sec
	J2	350°/sec
	J3	400°/sec
	J4	450°/sec
	J5	450°/sec
	J6	720°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+80°/-135°
	J3	+195°/-70°
	J4	±190°
	J5	±120°
	J6	±360°

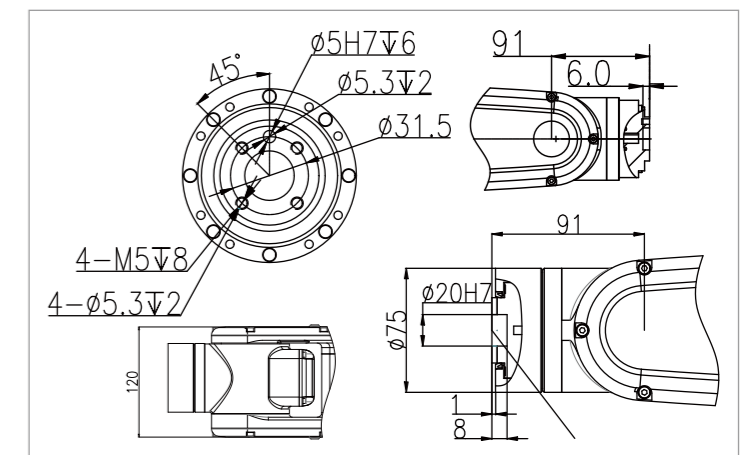
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

桌面型机器人

ER7-900

ER7-900是一款小负载桌面型机器人，
手腕部可搬运质量7 kg，工作可达半径911 mm。

■ 功能特点

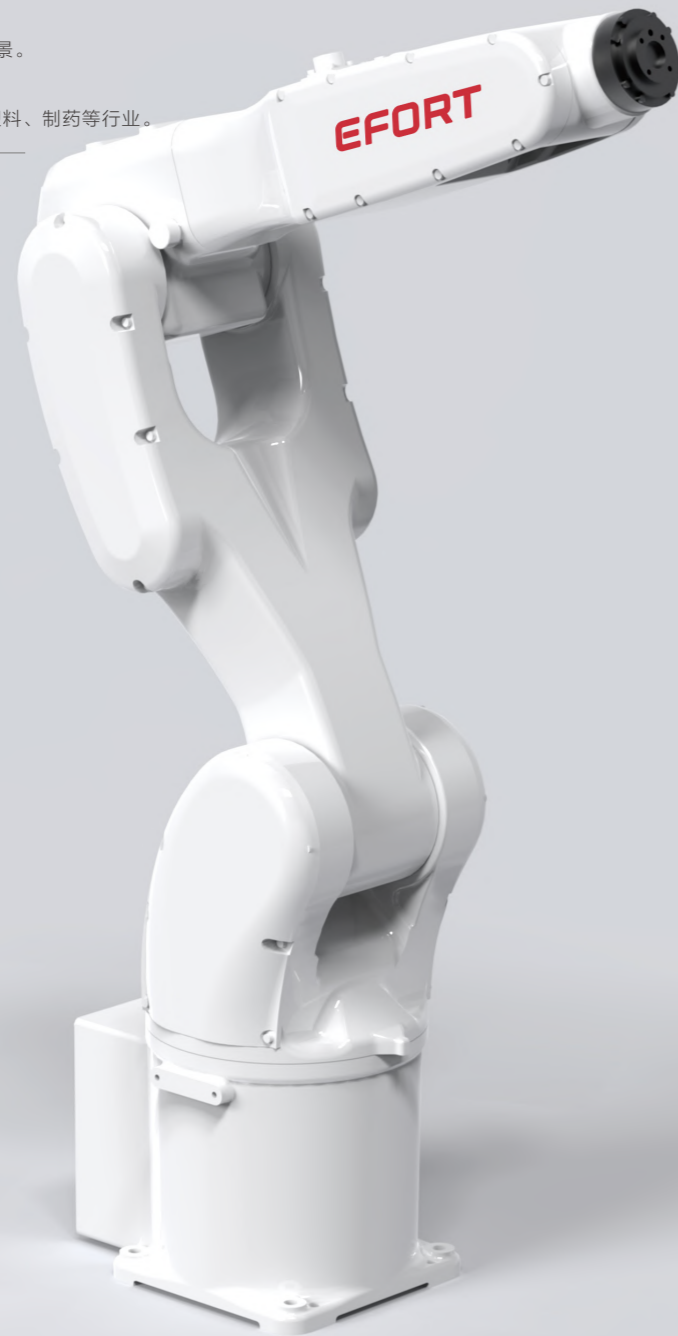
机器人本体防护等级IP65，轻松面对粉尘、油雾、潮湿等恶劣的环境；
高刚性传动设计与先进的轨迹算法，提高机器人精度性能，帮助客户挑战各种应用场景。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配、喷涂等场景。

■ 适用行业

适用于3C、食品饮料、金属部件、教育、塑料、制药等行业。



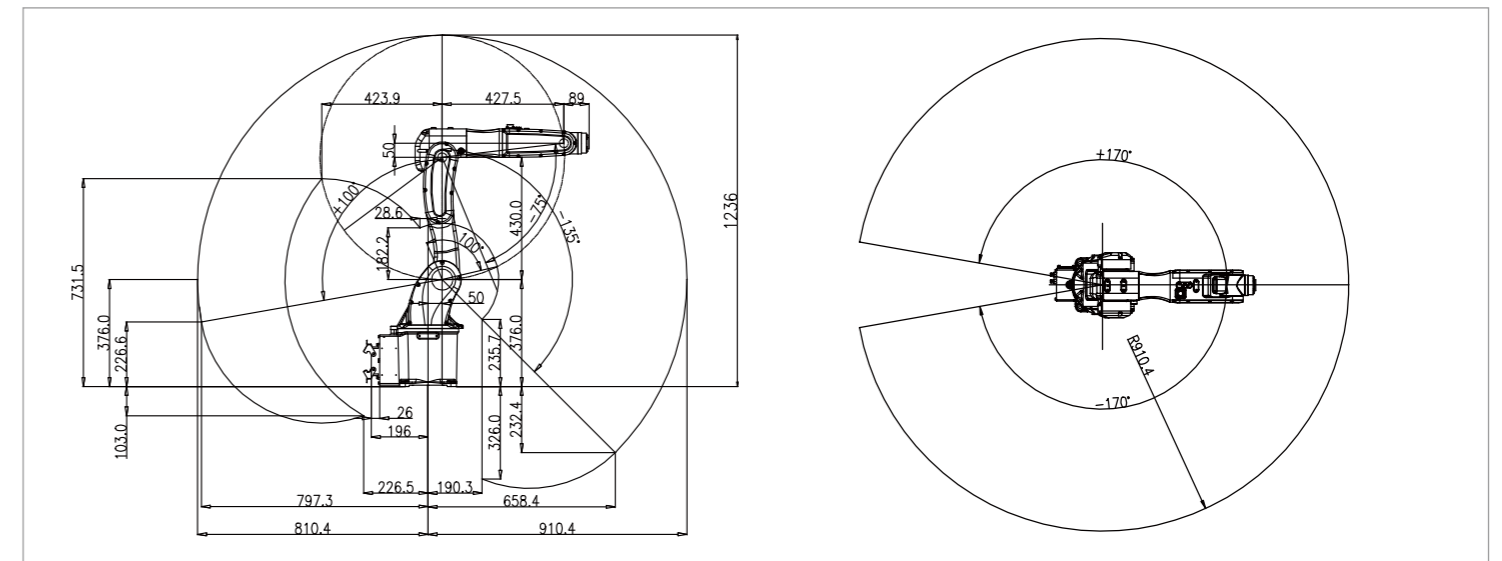
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

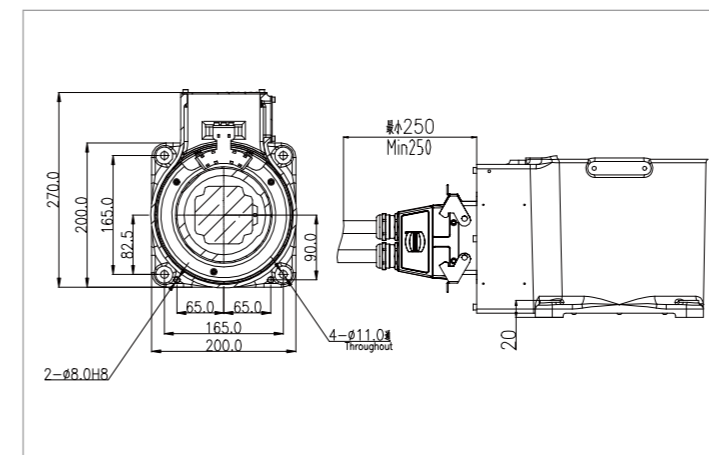
型号	ER7-900	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	7 kg	
重复定位精度	±0.03 mm	
本体重量	38 kg	
工作可达半径	911 mm	
本体防护等级	IP65/IP67 (手腕)	
电柜防护等级	IP20	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	16 N.m
	J5	16 N.m
	J6	9 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	0.45 kg.m ²
	J5	0.45 kg.m ²
	J6	0.14 kg.m ²
最大单轴速度	J1	300°/sec
	J2	255°/sec
	J3	320°/sec
	J4	450°/sec
	J5	450°/sec
	J6	720°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+100°/-135°
	J3	+200°/-75°
	J4	±190°
	J5	±120°
	J6	±360°

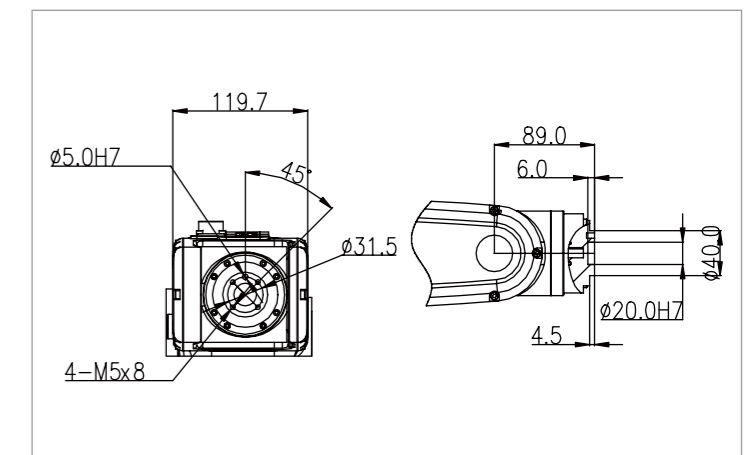
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

桌面型机器人

ER10-3-900

ER10-3-900是一款紧凑型机器人，
手腕部可搬运质量10 kg，工作可达半径860 mm。

■ 功能特点

机器人腕部的高惯量设计，大幅度提升高速节拍时的稳定性，配合先进的运动学算法，帮助提升25%的节拍；
得益于业界领先的关节密封结构与防漏油设计，此机器人可帮助客户轻松面对各种高清洁度要求场景。

■ 适用场景

可应用于搬运，上下料等场景。

■ 适用行业

适用于PCB、3C、塑料、
金属部件等行业。



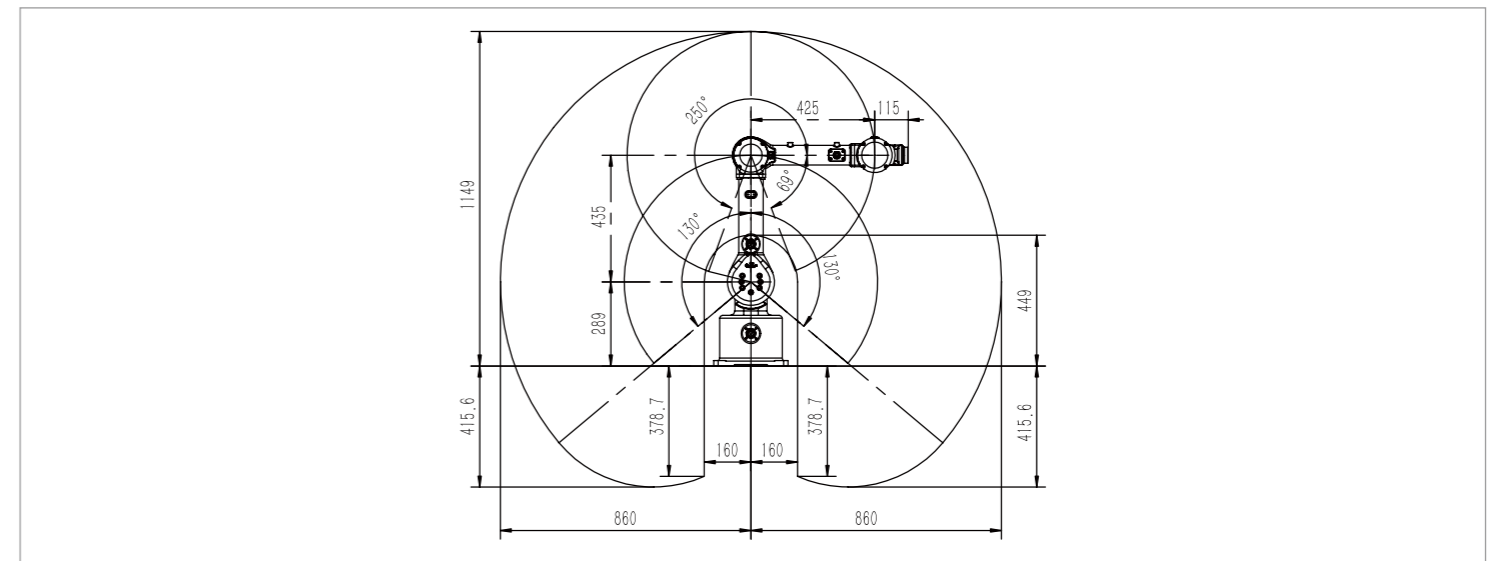
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

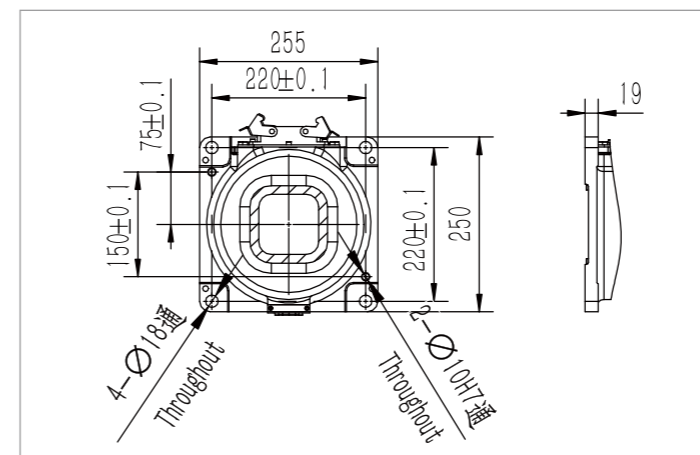
型号	ER10-3-900
机构	多关节型机器人
轴数	3轴
手腕部可搬运质量	10 kg
重复定位精度	±0.05 mm
本体重量	30 kg
工作可达半径	860 mm
本体防护等级	IP54
电柜防护等级	IP20
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动
安装方式	顶吊安装

安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)
手腕允许扭矩	J3	20 N.m
手腕允许惯性力矩	J3	1.5 kg.m ²
最大单轴速度	J1	300°/sec
	J2	320°/sec
	J3	380°/sec
各轴运动范围	J1	±130°
	J2	+250°/-69°
	J3	±130°

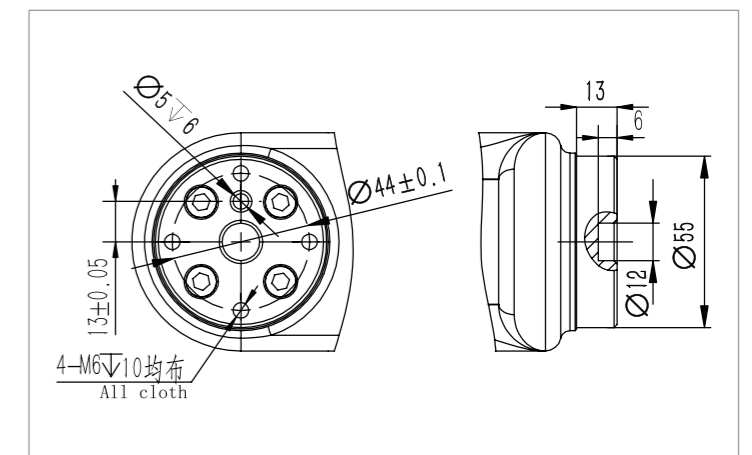
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

桌面型机器人

ER10-4-900

ER10-4-900是一款紧凑型机器人，
手腕部可搬运质量10 kg，工作可达半径860 mm。

■ 功能特点

机器人腕部的高惯量设计，大幅度提升高速节拍时的稳定性，配合先进的运动学算法，帮助提升25%的节拍；
得益于业界领先的关节密封结构与防漏油设计，此机器人可帮助客户轻松面对各种高清洁度要求场景；
增加第四轴旋转轴，更多的灵活性，满足多种工位作业。

■ 适用应用

可应用于搬运，上下料等场景。

■ 应用行业

适用于PCB、3C、塑料、金属部件等行业。



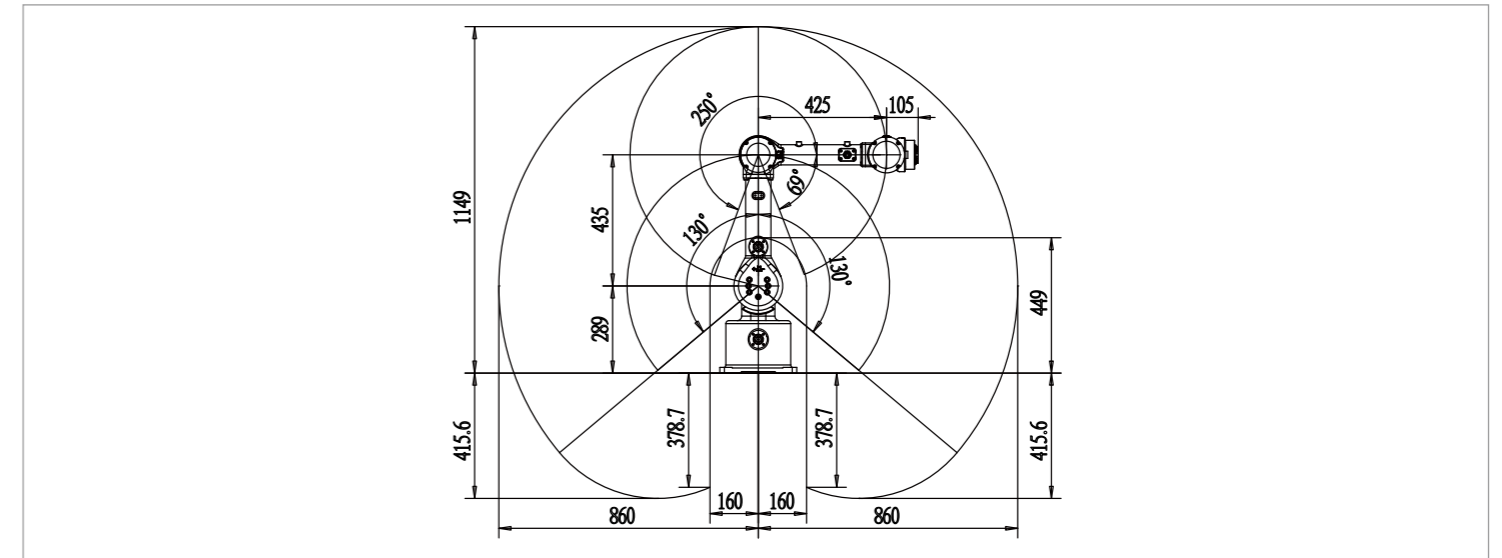
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

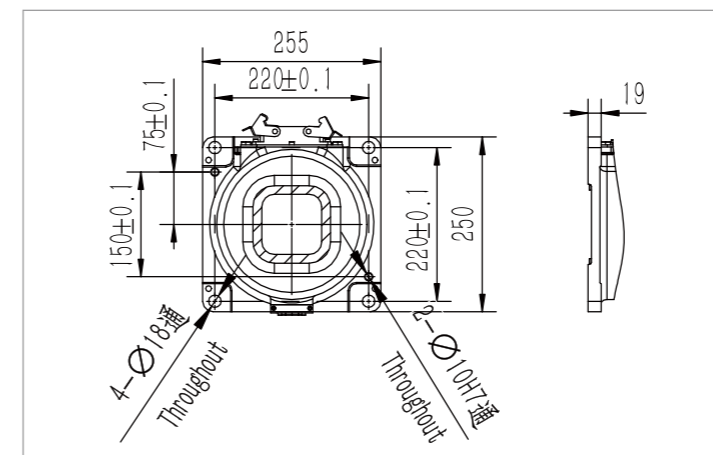
型号	ER10-4-900	
机构	多关节型机器人	
轴数	4轴	
手腕部可搬运质量	10 kg	
重复定位精度	±0.05 mm	
本体重量	35 kg	
工作可达半径	860 mm	
本体防护等级	IP54	
电柜防护等级	IP20	
安装条件	环境温度	0-45 ℃
	环境湿度	通常在80% (40 ℃) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	顶吊安装	
手腕允许扭矩	J3	20 N.m
	J4	8 N.m
手腕允许惯性力矩	J3	1.5 kg.m ²
	J4	0.8 kg.m ²
最大单轴速度	J1	300°/sec
	J2	320°/sec
	J3	380°/sec
	J4	600°/sec
各轴运动范围	J1	±130°
	J2	+250°/-69°
	J3	±130°
	J4	±360°

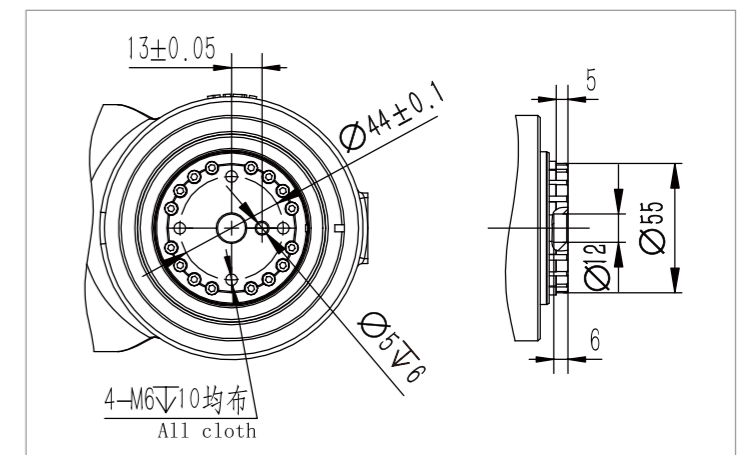
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

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，负载/工作范围分别为8kg/1.3m，10kg/1.1m，12kg/0.9m，适用于电子、一般工业、汽车、新能源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

物料搬运、拾取、上下料、装配与测试、抛光、焊接。



埃夫特智能装备股份有限公司

EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线：400-052-8877

公司地址：安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN

重载桌面系列机器人

ER8-1300

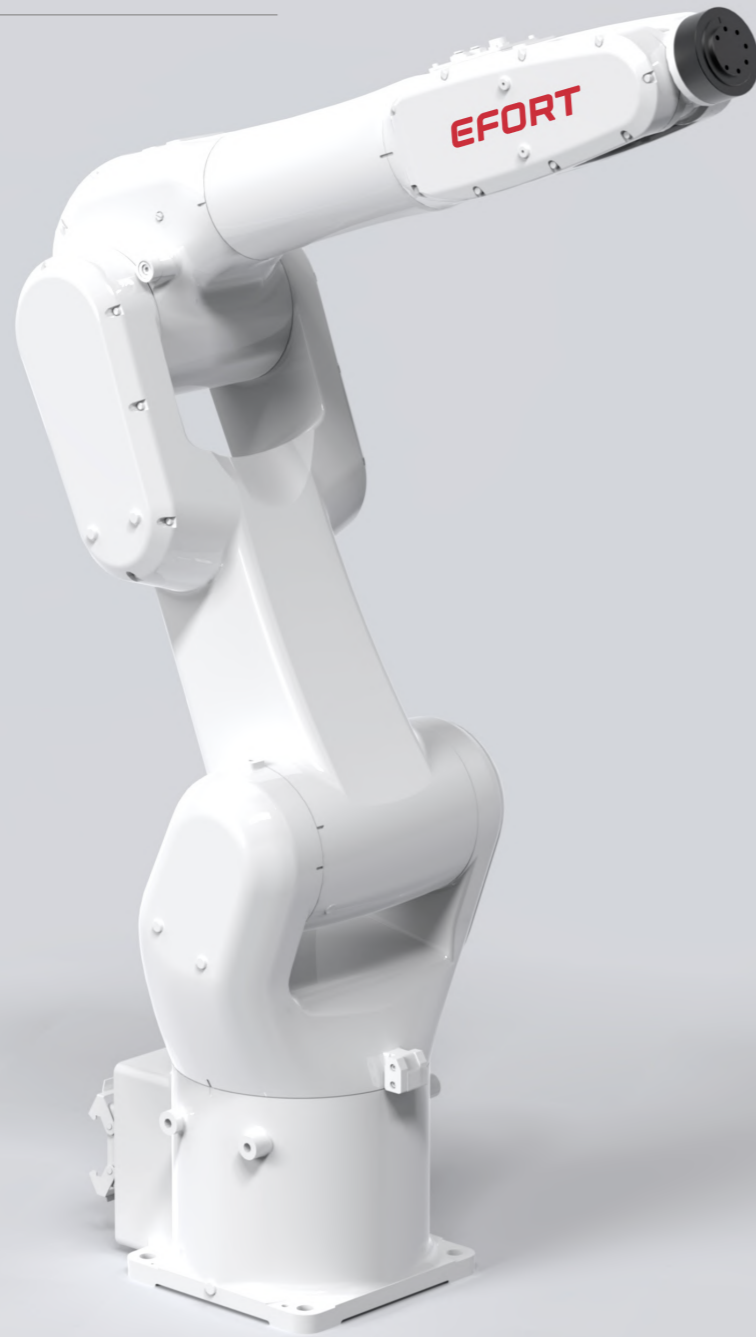
ER8-1300是重载桌面系列中的一款机器人，
手腕部可搬运质量8 kg，工作可达半径1291 mm。

■ 适用场景

可应用于搬运、分拣、装配、上下料、焊接。

■ 适用行业

适用于新能源、PCB、汽车电子等行业。



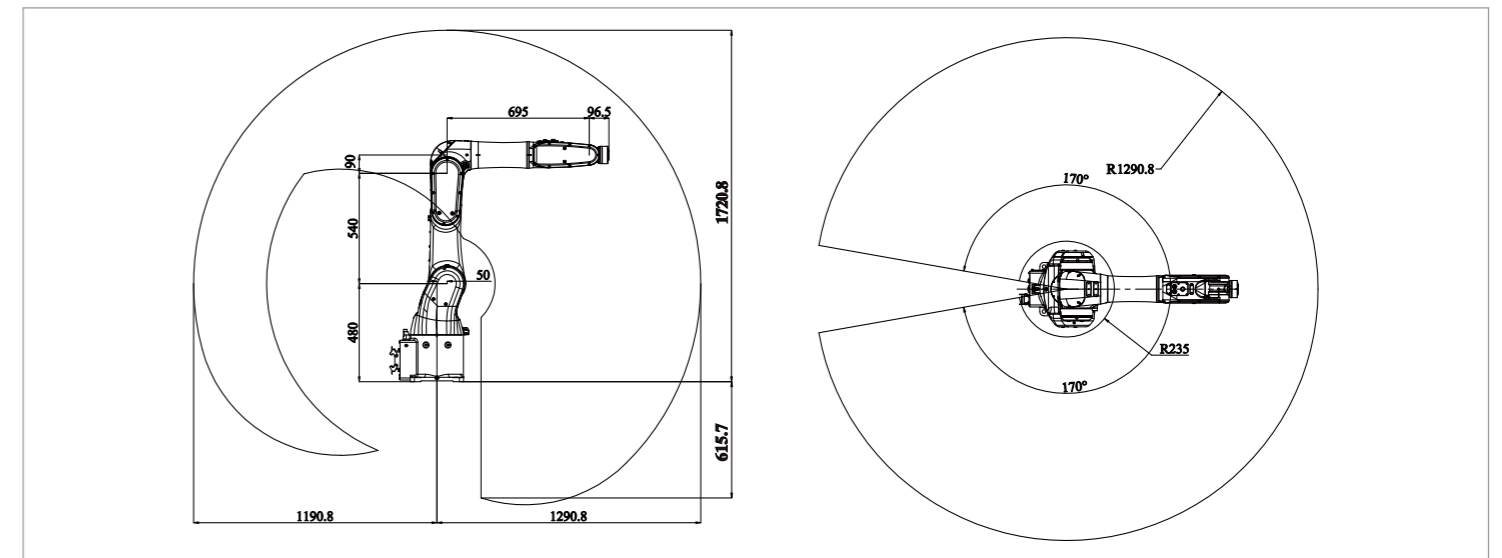
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

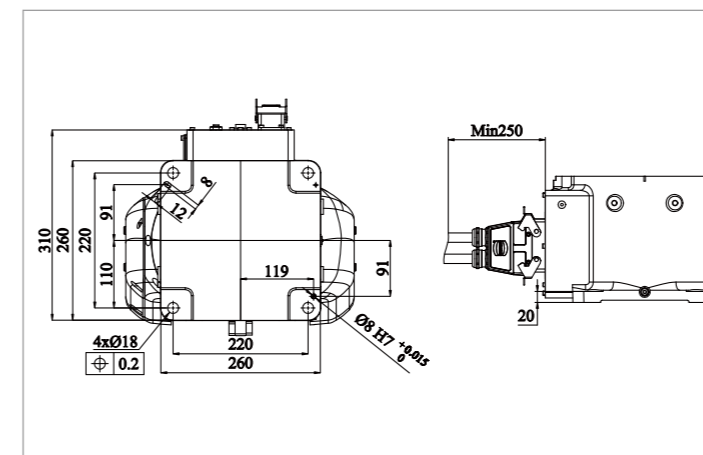
型号	ER8-1300	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	8 kg	
重复定位精度	±0.03 mm	
本体重量	80 kg	
工作可达半径	1291 mm	
本体防护等级	IP65 / IP67 (手腕)	
控制柜防护等级	IP20 / IP54 (选配)	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s² (0.5G以下)

手腕容许扭矩	J4	25 N.m
	J5	25 N.m
	J6	12 N.m
手腕容许惯性力矩	J4	0.78 kg.m²
	J5	0.78 kg.m²
	J6	0.3 kg.m²
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°

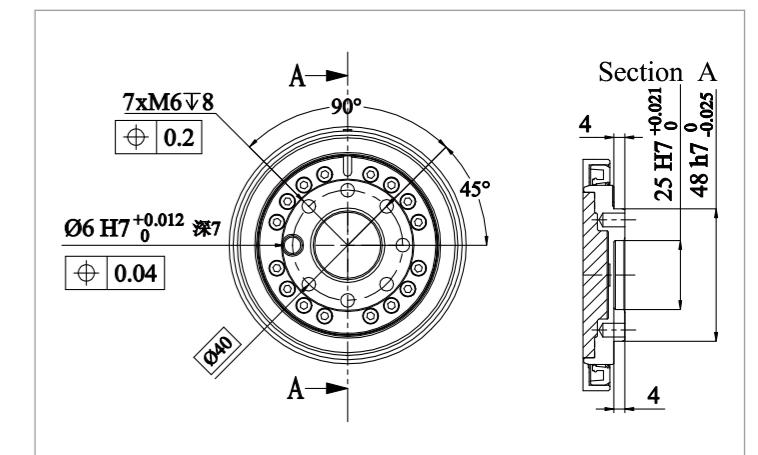
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

重载桌面系列机器人

ER10-1100

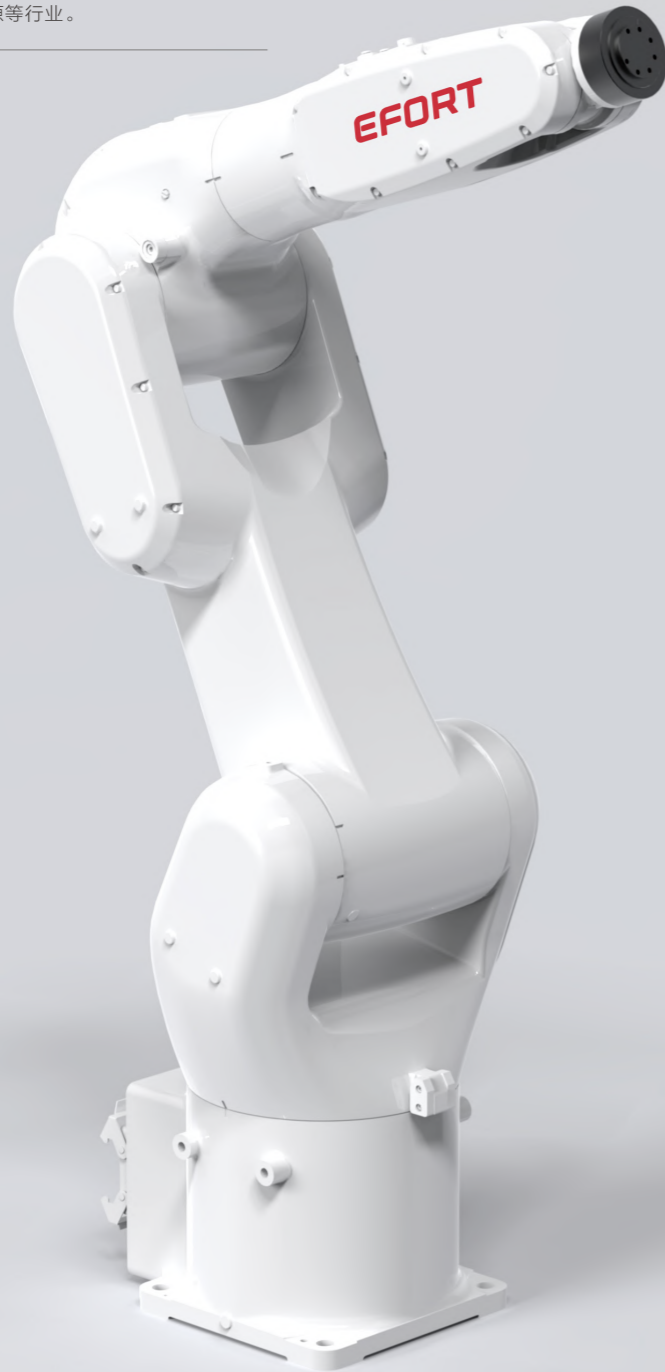
ER10-1100是重载桌面系列中的一款机器人，
手腕部可搬运质量10 kg，工作可达半径1142 mm。

■ 适用场景

可应用于搬运、分拣、装配、上下料、焊接。

■ 适用行业

适用于3C、汽车电子、金属制品、新能源等行业。



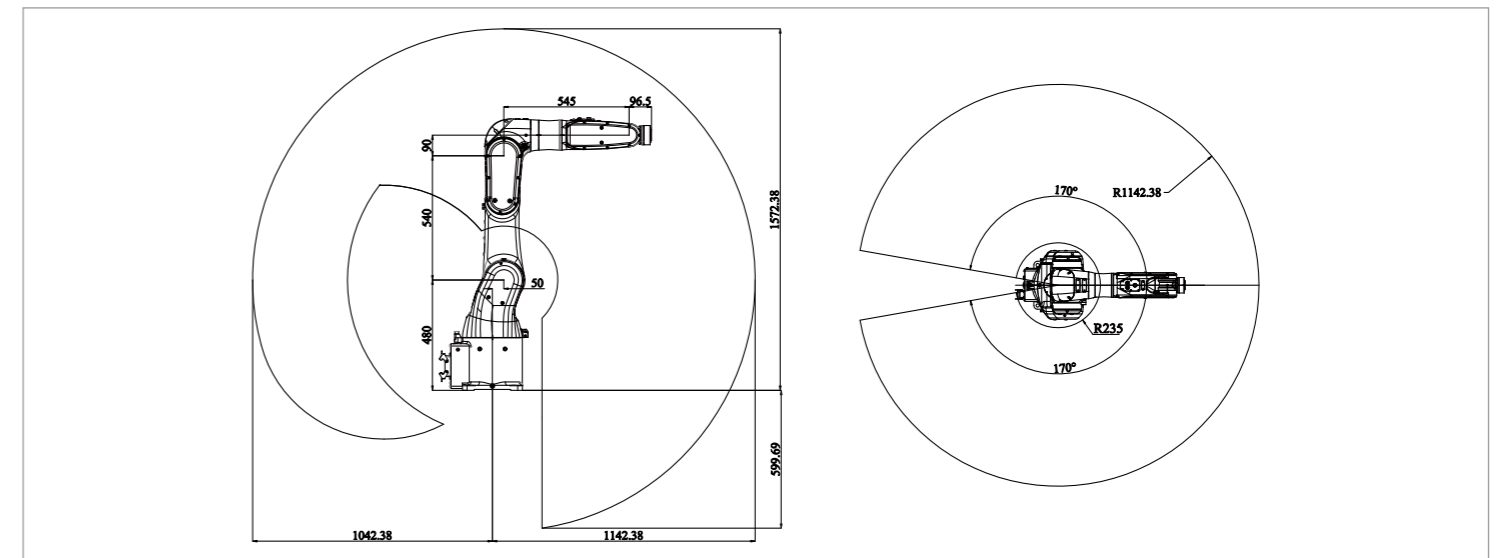
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

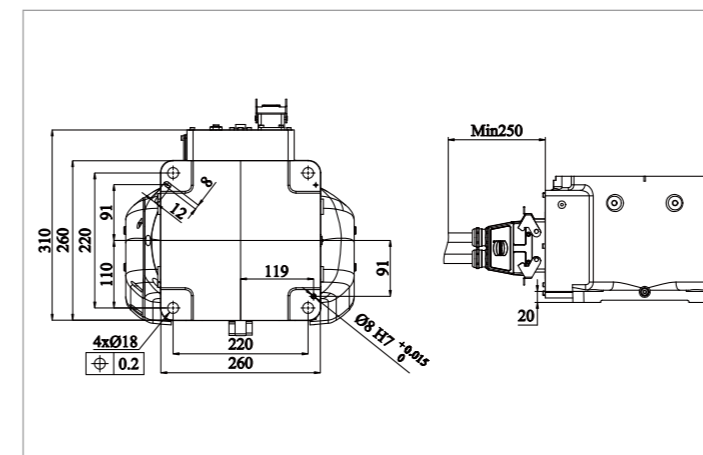
型号	ER10-1100	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	10 kg	
重复定位精度	±0.025 mm	
本体重量	78 kg	
工作可达半径	1142 mm	
本体防护等级	IP65 / IP67 (手腕)	
控制柜防护等级	IP20 / IP54 (选配)	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5G以下)

手腕容许扭矩	J4	25 N.m
	J5	25 N.m
	J6	12 N.m
手腕容许惯性力矩	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°

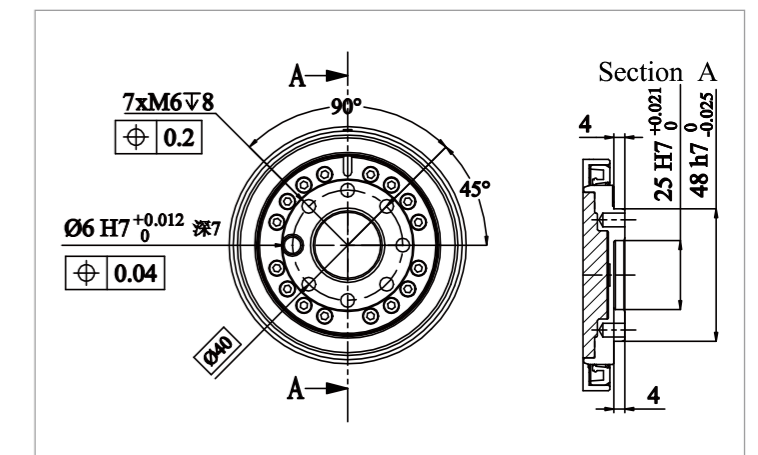
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

重载桌面系列机器人

ER12-900

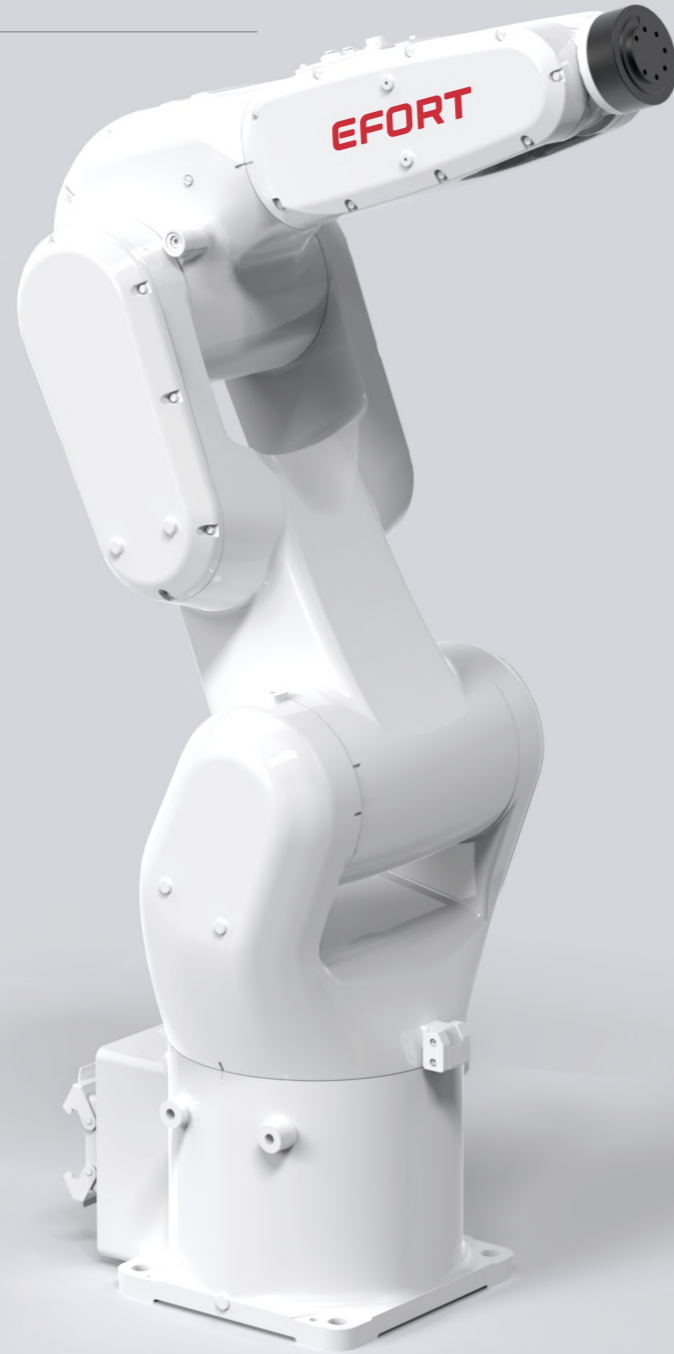
ER12-900是重载桌面系列中的一款机器人，
手腕部可搬运质量12 kg，工作可达半径944 mm。

■ 适用场景

可应用于抛光、搬运、分拣、装配、上下料。

■ 适用行业

适用于金属制品、3C、汽车电子等行业。



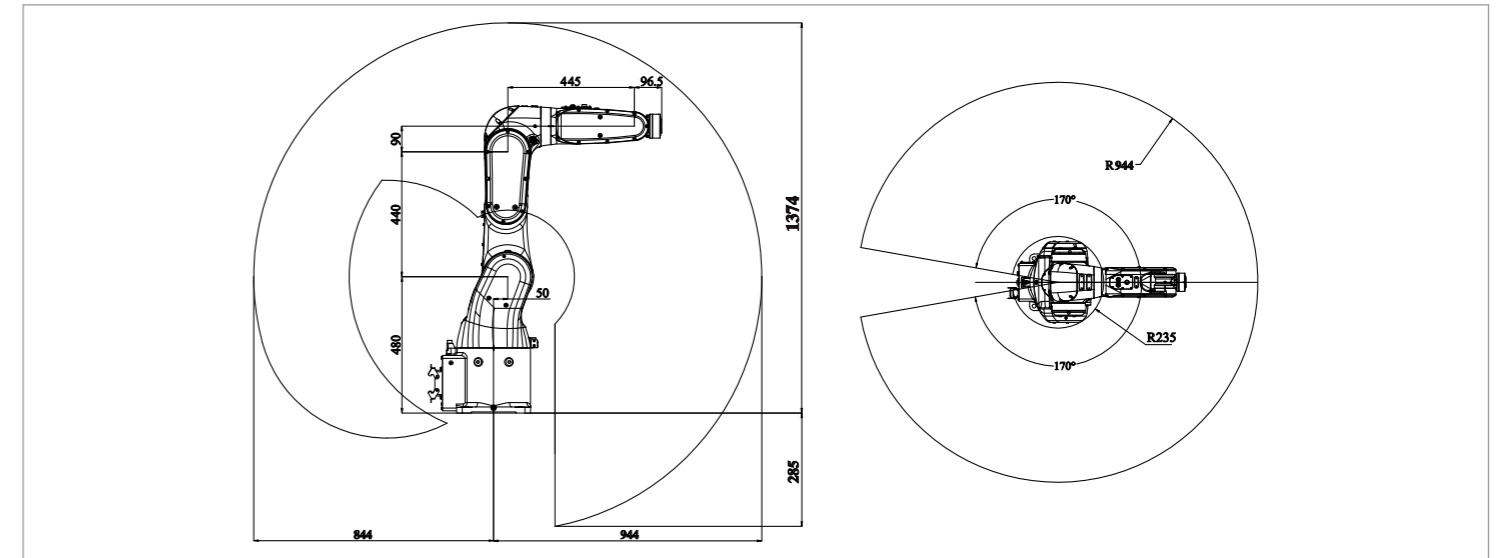
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

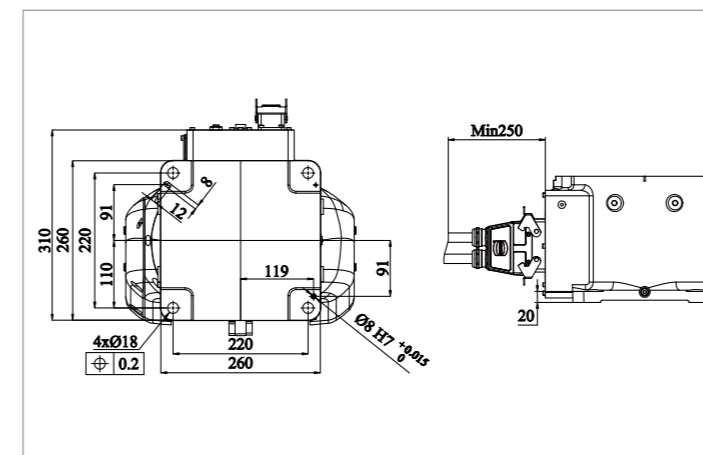
型号	ER12-900	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	12 kg	
重复定位精度	±0.02 mm	
本体重量	75 kg	
工作可达半径	944 mm	
本体防护等级	IP65 / IP67 (手腕)	
控制柜防护等级	IP20 / IP54 (选配)	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5G以下)

手腕容许扭矩	J4	25 N.m
	J5	25 N.m
	J6	12 N.m
手腕容许惯性力矩	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	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°

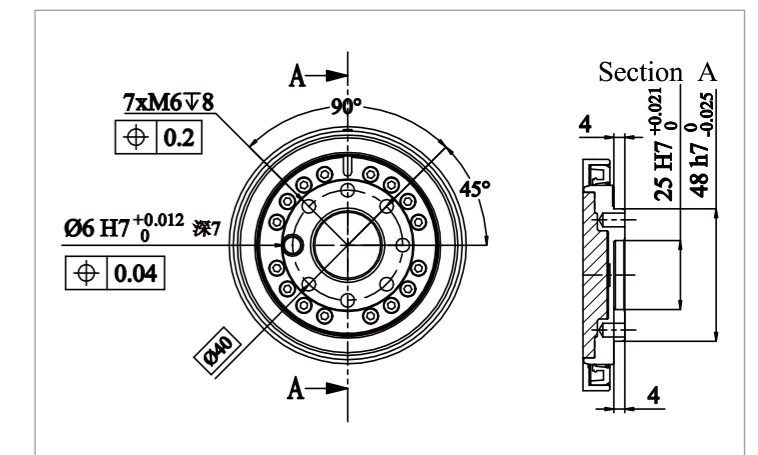
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

小负载机器人

ER6-1400

ER6-1400是一款小负载机器人，
手腕部可搬运质量6 kg，工作可达半径1433 mm。

■ 功能特点

可集成功能齐全的弧焊工艺包，满足多种场景的自动化焊接需求；
专门为教育行业匹配的拆装版本，可满足智能制造教学要求。

■ 适用场景

可应用于搬运、上下料、弧焊等场景。

■ 适用行业

适用于塑料、金属部件、教育等行业。



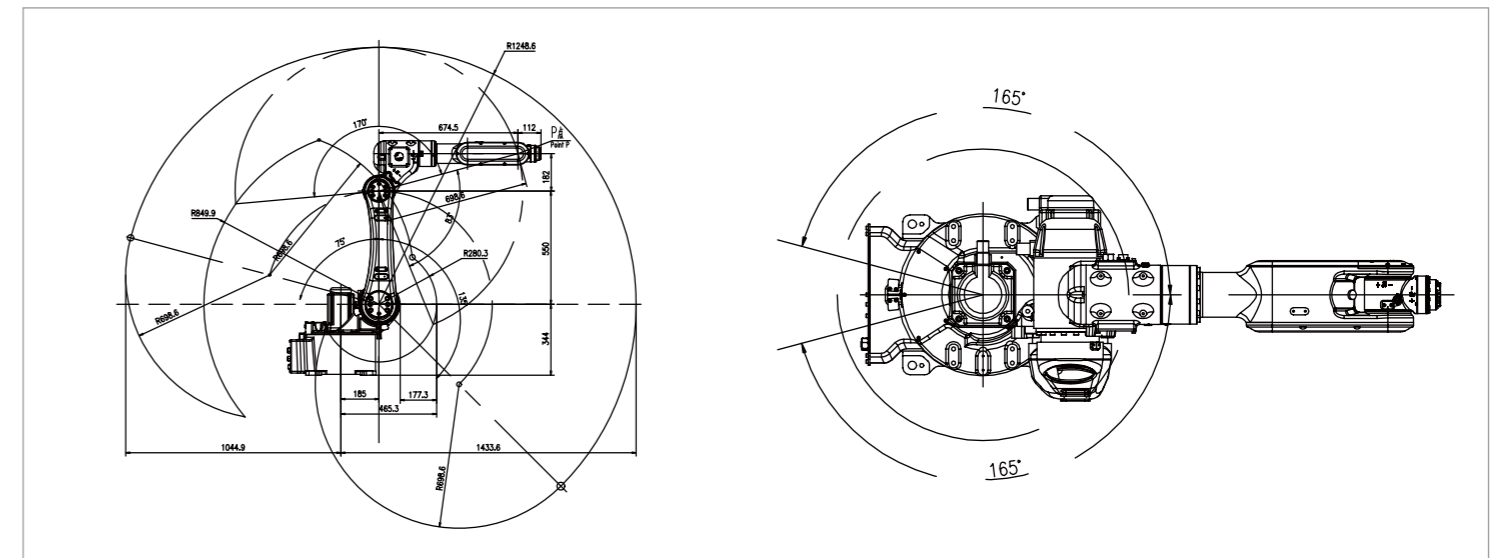
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

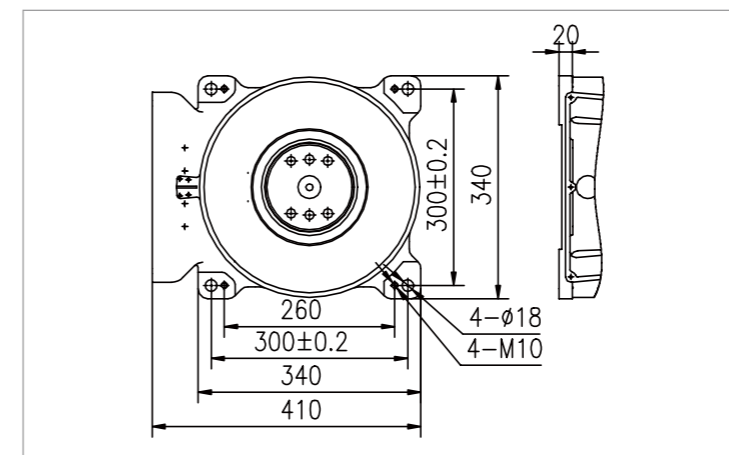
型号	ER6-1400	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	6 kg	
重复定位精度	±0.05 mm	
本体重量	145 kg	
工作可达半径	1433 mm	
本体防护等级	IP67 (手腕) / IP54 (其它)	
电柜防护等级	IP54	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装、倾斜角安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5G以下)

手腕允许扭矩	J4	12 N.m
	J5	12 N.m
	J6	6 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	0.4 kg.m ²
	J5	0.4 kg.m ²
	J6	0.2 kg.m ²
最大单轴速度	J1	175°/sec
	J2	175°/sec
	J3	185°/sec
	J4	330°/sec
	J5	360°/sec
	J6	600°/sec
各轴运动范围	J1	±165°
	J2	+75°/-135°
	J3	+170°/-83°
	J4	±180°
	J5	±130°
	J6	±360°

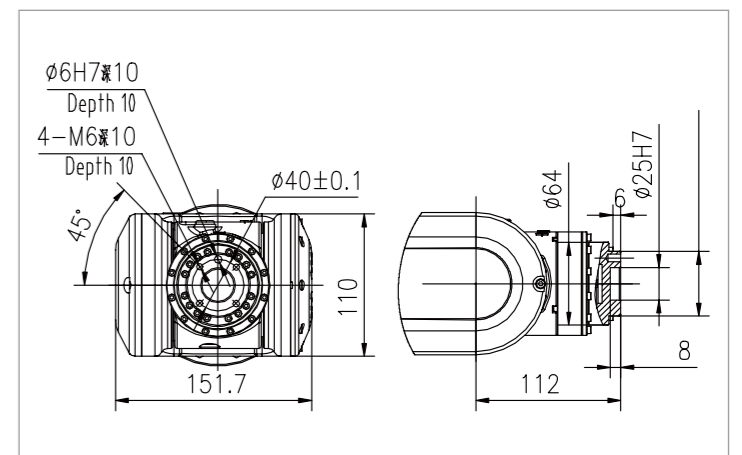
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

小负载机器人

ER6-2000

ER6-2000是一款小负载机器人，
手腕部可搬运质量6 kg，工作可达半径2010 mm。

■ 功能特点

可集成功能齐全的弧焊工艺包，满足多种场景的自动化焊接需求；
加长小臂设计，帮助客户轻松应对复杂表面对象，如卫浴洁具喷釉和钢结构焊接等。

■ 适用场景

可应用于搬运、喷涂、上下料、弧焊等场景。

■ 适用行业

适用于卫浴、塑料、金属部件、教育等行业。



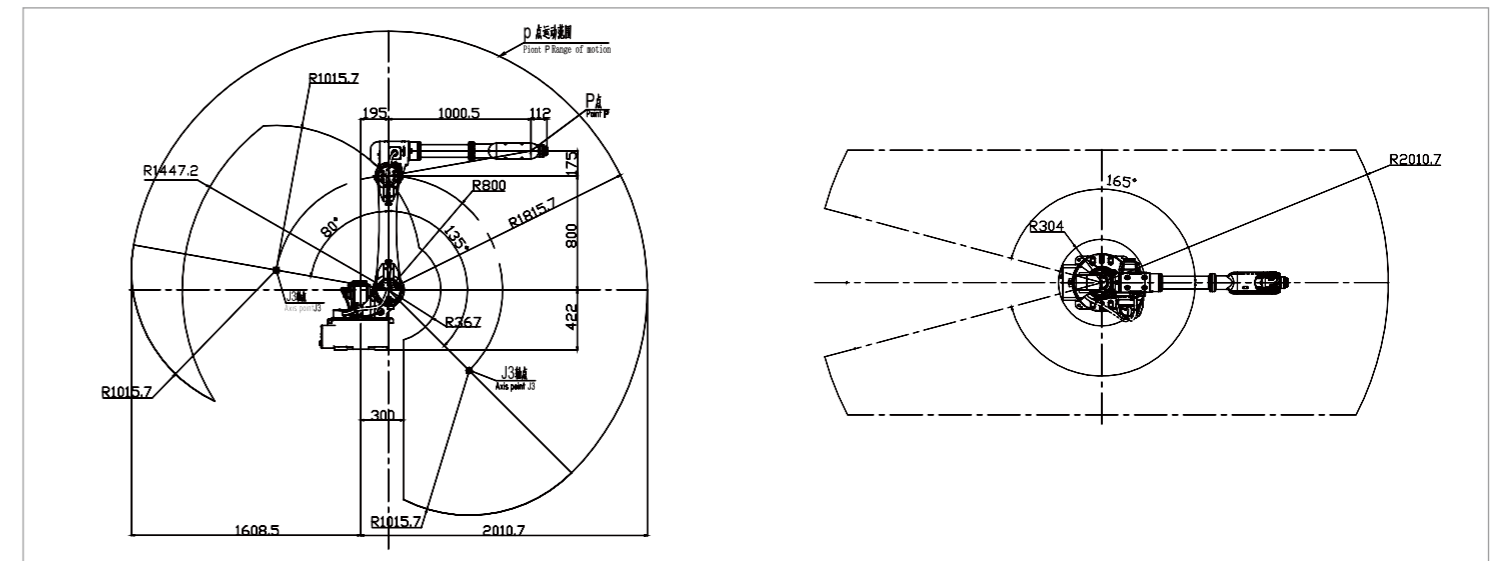
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

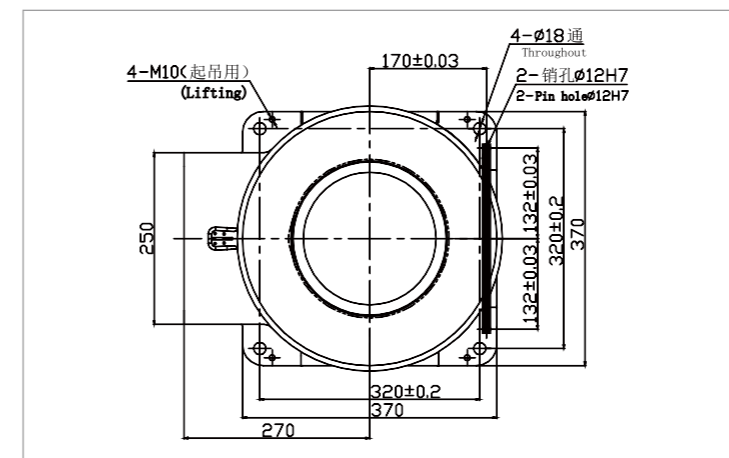
型号	ER6-2000	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	6 kg	
重复定位精度	±0.05 mm	
本体重量	195 kg	
工作可达半径	2010 mm	
本体防护等级	IP67 (手腕) / IP54 (其它)	
电柜防护等级	IP54	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装、倾斜角安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5G以下)

手腕允许扭矩	J4	12 N.m
	J5	12 N.m
	J6	6 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	0.4 kg.m ²
	J5	0.4 kg.m ²
	J6	0.2 kg.m ²
最大单轴速度	J1	160°/sec
	J2	160°/sec
	J3	160°/sec
	J4	300°/sec
	J5	300°/sec
	J6	500°/sec
各轴运动范围	J1	±165°
	J2	+80°/-135°
	J3	+155°/-81°
	J4	±180°
	J5	±130°
	J6	±360°

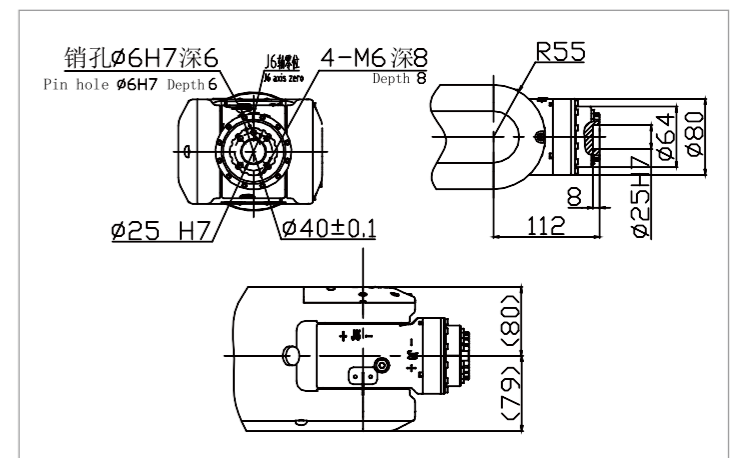
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

小负载机器人

ER10-1600

ER10-1600是一款小负载机器人，
手腕部可搬运质量10 kg，工作可达半径1640 mm。

■ 功能特点

可集成功能齐全的弧焊工艺包，满足多种场景的自动化焊接需求；
高刚性传动设计与先进的轨迹算法，提高机器人精度性能，帮助客户挑战各种应用场景。

■ 适用场景

可应用于搬运，上下料、弧焊等场景。

■ 适用行业

适用于塑料、金属部件等行业。



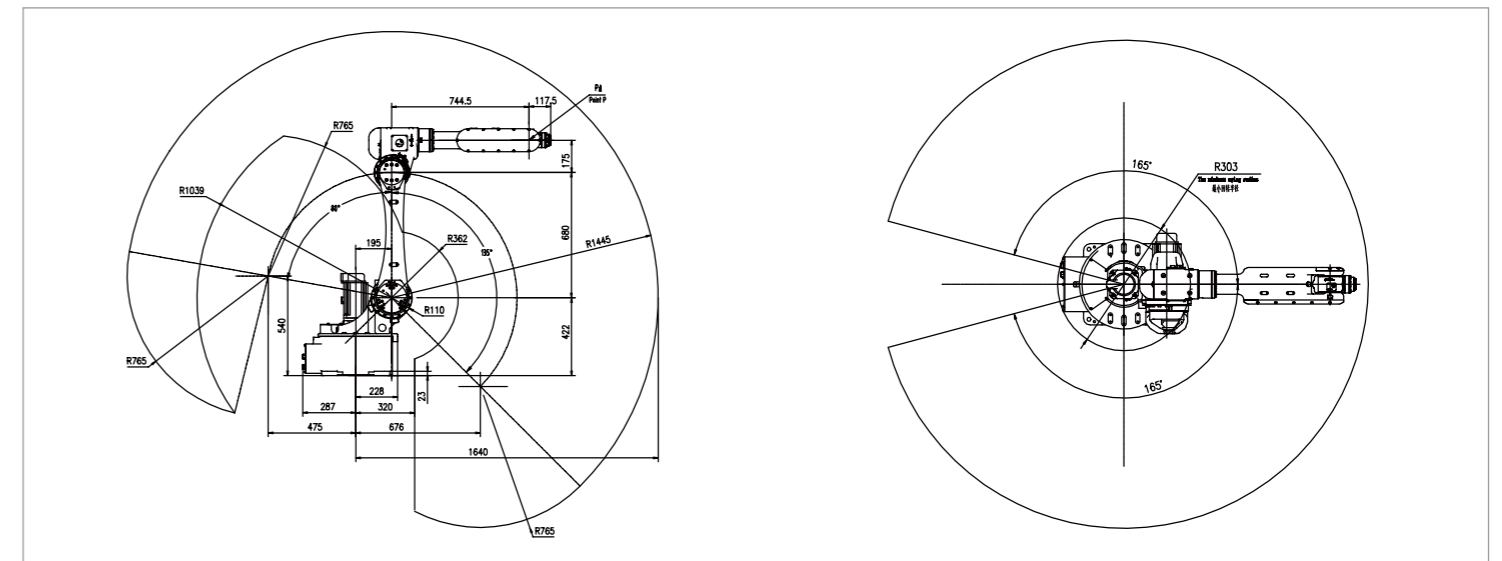
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

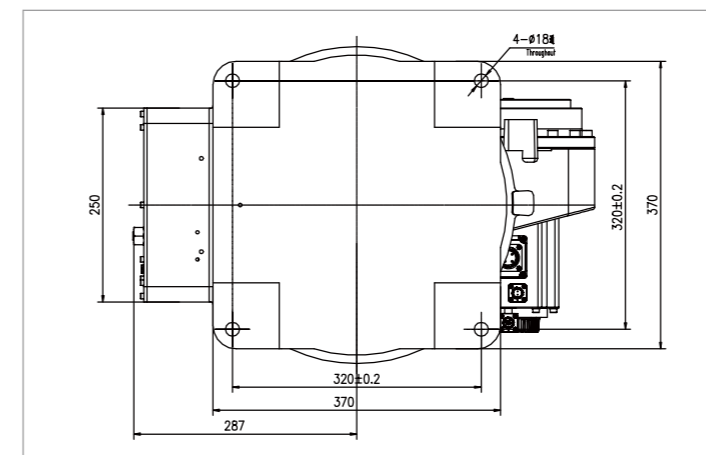
型号	ER10-1600	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	10 kg	
重复定位精度	±0.05 mm	
本体重量	185 kg	
工作可达半径	1640 mm	
本体防护等级	IP67 (手腕) / IP54 (其它)	
电柜防护等级	IP54	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装、倾斜角安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	20 N.m
	J5	20 N.m
	J6	10 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	0.625 kg.m ²
	J5	0.625 kg.m ²
	J6	0.2 kg.m ²
最大单轴速度	J1	170°/sec
	J2	160°/sec
	J3	180°/sec
	J4	330°/sec
	J5	360°/sec
	J6	600°/sec
各轴运动范围	J1	±165°
	J2	+80°/-135°
	J3	+163°/-75°
	J4	±180°
	J5	±130°
	J6	±360°

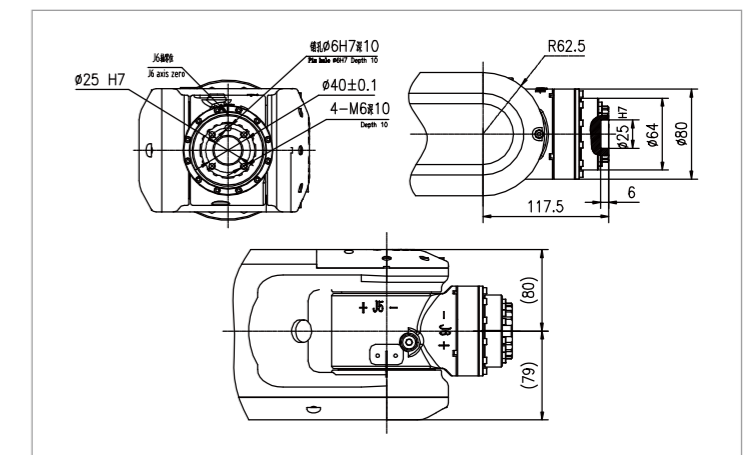
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

小负载机器人

ER10-2000

ER10-2000是一款小负载机器人，
手腕部可搬运质量10 kg，工作可达半径2019 mm。

■ 功能特点

得益于手腕全新设计，惯量和承载能力提升20%，应用适应范围更广；
加长小臂设计，帮助客户轻松应对复杂表面对象，如卫陶瓷具喷釉等。

■ 适用场景

可应用于搬运、喷涂、上下料等场景。

■ 适用行业

适用于卫陶、塑料、金属部件、教育等行业。



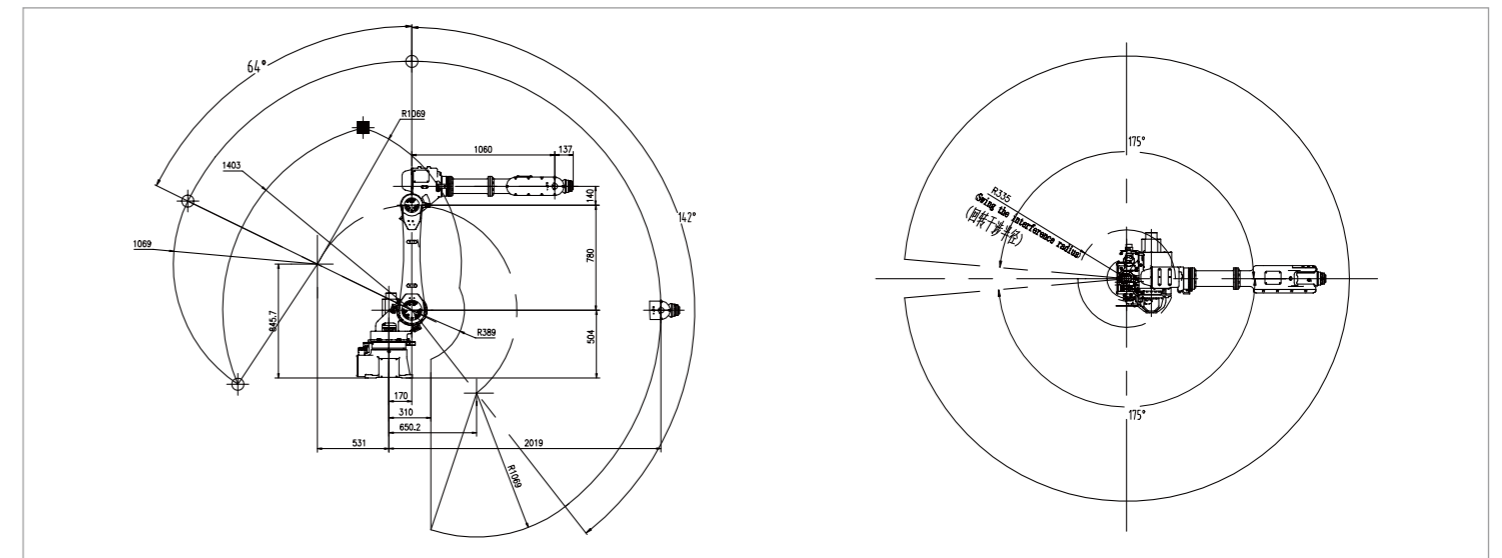
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

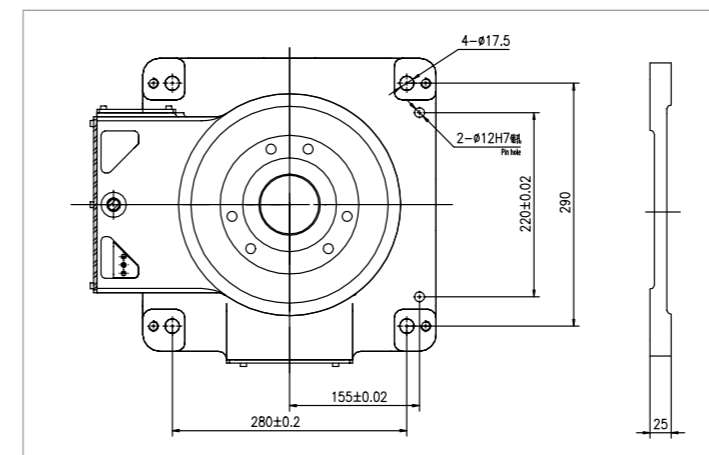
型号	ER10-2000	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	10 kg	
重复定位精度	±0.05 mm	
本体重量	221 kg	
工作可达半径	2019 mm	
本体防护等级	IP67 (手腕) / IP54 (其它)	
电柜防护等级	IP54	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	22 N.m
	J5	22 N.m
	J6	16 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	1 kg.m ²
	J5	1 kg.m ²
	J6	0.3 kg.m ²
最大单轴速度	J1	170°/sec
	J2	150°/sec
	J3	146°/sec
	J4	360°/sec
	J5	360°/sec
	J6	550°/sec
各轴运动范围	J1	±175°
	J2	+64°/-142°
	J3	+165°/-81°
	J4	±178°
	J5	±128°
	J6	±720°

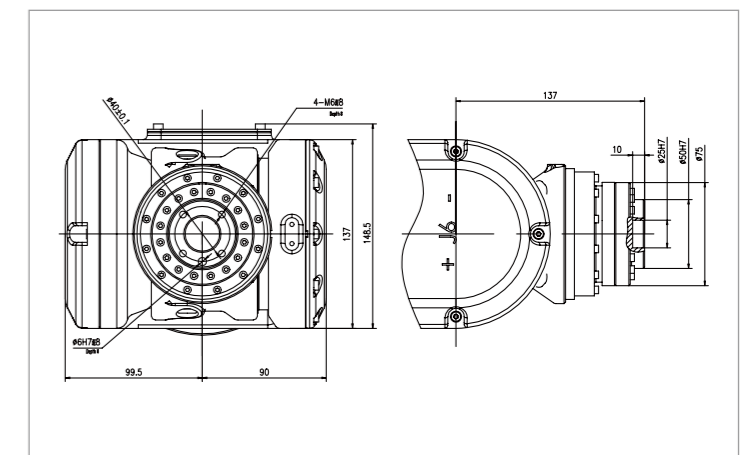
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

中负载机器人

ER12-4-2000

ER12-4-2000是一款中负载机器人，
手腕部可搬运质量12 kg，工作可达半径2000 mm。

■ 功能特点

得益于全新机械设计带来的刚性与惯量优化，配合先进轨迹运动算法，帮助提升20%-30%的节拍；

小型化电柜设计帮助客户更加灵活的进行产线部署；

手腕标配IP67，高防护等级，满足更加严苛环境。

■ 适用场景

可广泛应用于光伏排版、上下料等场景。

■ 适用行业

适用于物流、光伏等行业。

EFORT

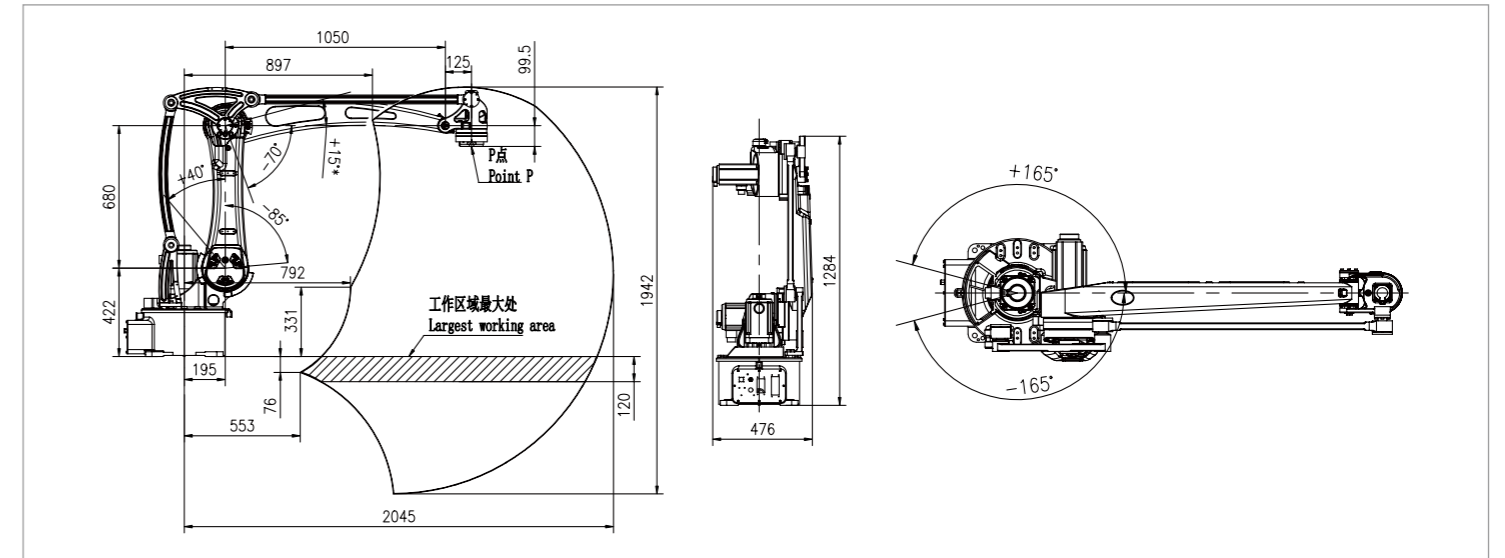
产品参数 / SPECIFICATIONS

型号	ER12-4-2000	
机构	多关节型机器人	
轴数	4轴	
手腕部可搬运质量	12 kg	
重复定位精度	±0.07 mm	
本体重量	240 kg	
工作可达半径	2000 mm	
本体防护等级	IP54	
电柜防护等级	IP54	
安装条件	环境温度	0-45 ℃
	环境湿度	通常在80% (40 ℃) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

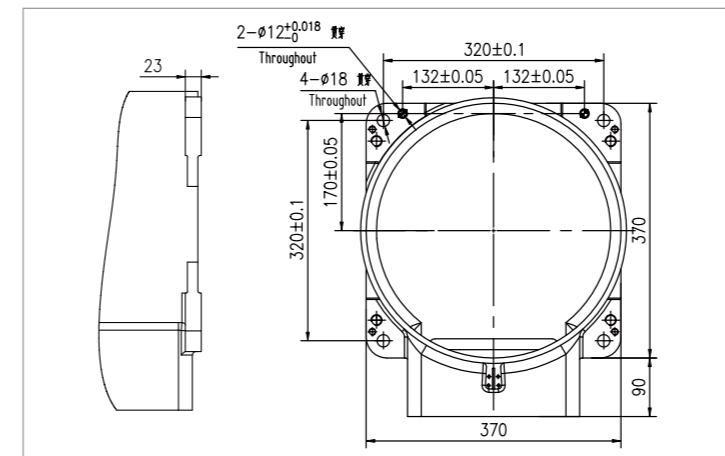
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、壁挂安装	
手腕允许扭矩	J4	30 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	3.5 kg.m ²
最大单轴速度	J1	240°/sec
	J2	240°/sec
	J3	190°/sec
	J4	330°/sec
各轴运动范围	J1	±165°
	J2	+40°/-85°
	J3	+100°/-70°
	J4	±360°
	J2+J3	-90° ≤ (J2+J3) ≤ +15°



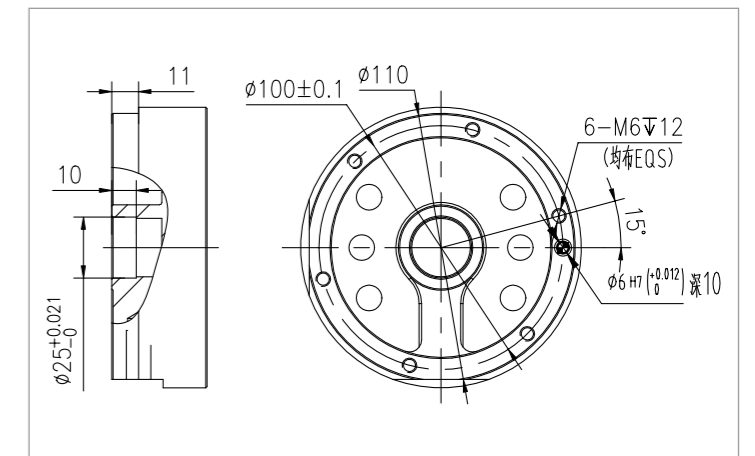
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

中负载机器人

ER15-4-1600

ER15-4-1600是一款中负载机器人，
手腕部可搬运质量15 kg，工作可达半径1625 mm。

■ 功能特点

可集成专用于冲压应用的工艺包，编程、操作更简单，帮助客户快速投产；
高刚性本体设计，机器人动态性能更强，高速运行更稳定。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、上下料等场景。

■ 适用行业

适用于金属部件、物流等行业。



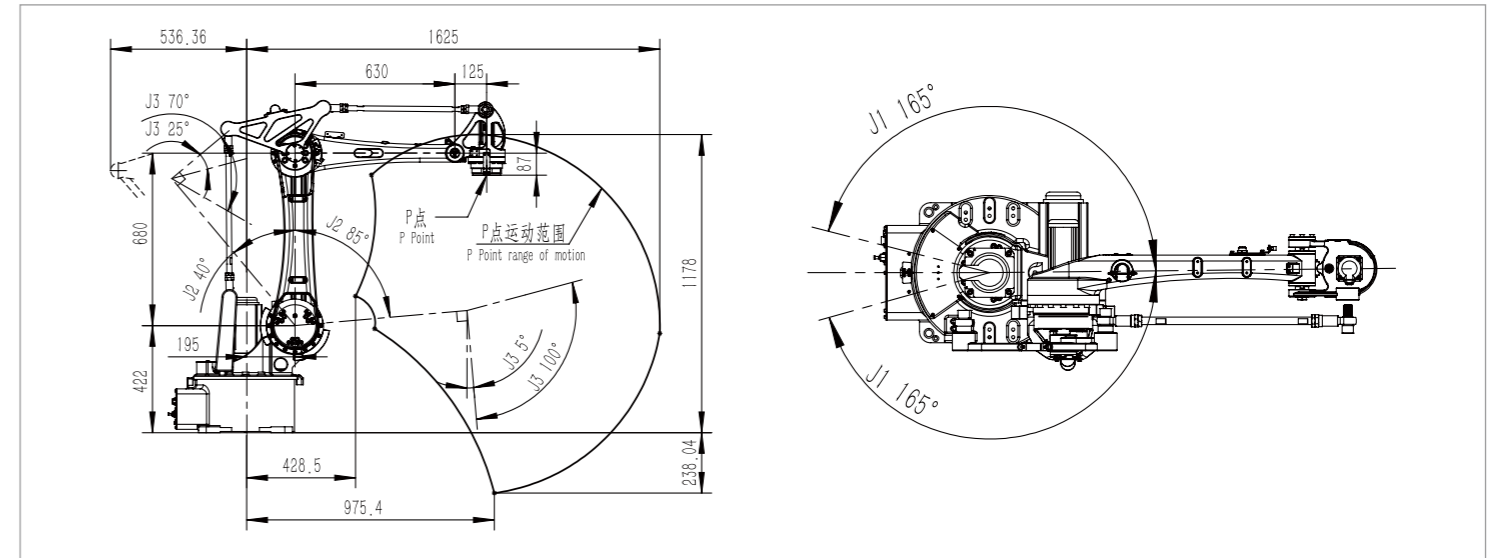
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

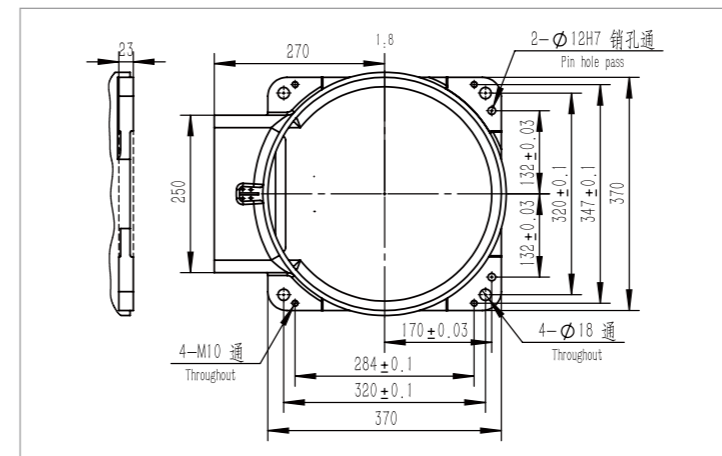
型号	ER15-4-1600	
机构	多关节型机器人	
轴数	4轴	
手腕部可搬运质量	15 kg	
重复定位精度	±0.07 mm	
本体重量	180 kg	
工作可达半径	1625 mm	
本体防护等级	IP65 (手腕) / IP54 (其它)	
电柜防护等级	IP54	
安装条件	环境温度	0-45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、壁挂安装	
手腕允许扭矩	J4	27.5 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	3.6 kg.m ²
最大单轴速度	J1	175°/sec
	J2	165°/sec
	J3	155°/sec
	J4	330°/sec
各轴运动范围	J1	±165°
	J2	+40°/-85°
	J3	+100°/-70°
	J4	±360°
	J2+J3	-90° ≤ (J2+J3) ≤ +15°

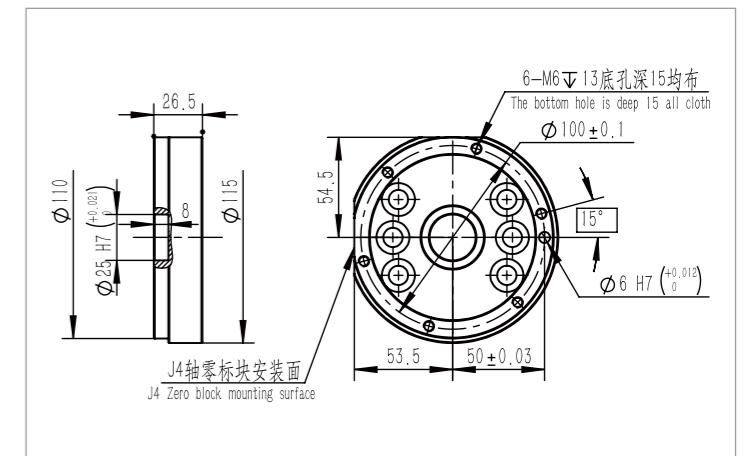
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

中负载机器人

ER15-1400

ER15-1400是一款中负载机器人，
手腕部可搬运质量15 kg，工作可达半径1420 mm。

■ 功能特点

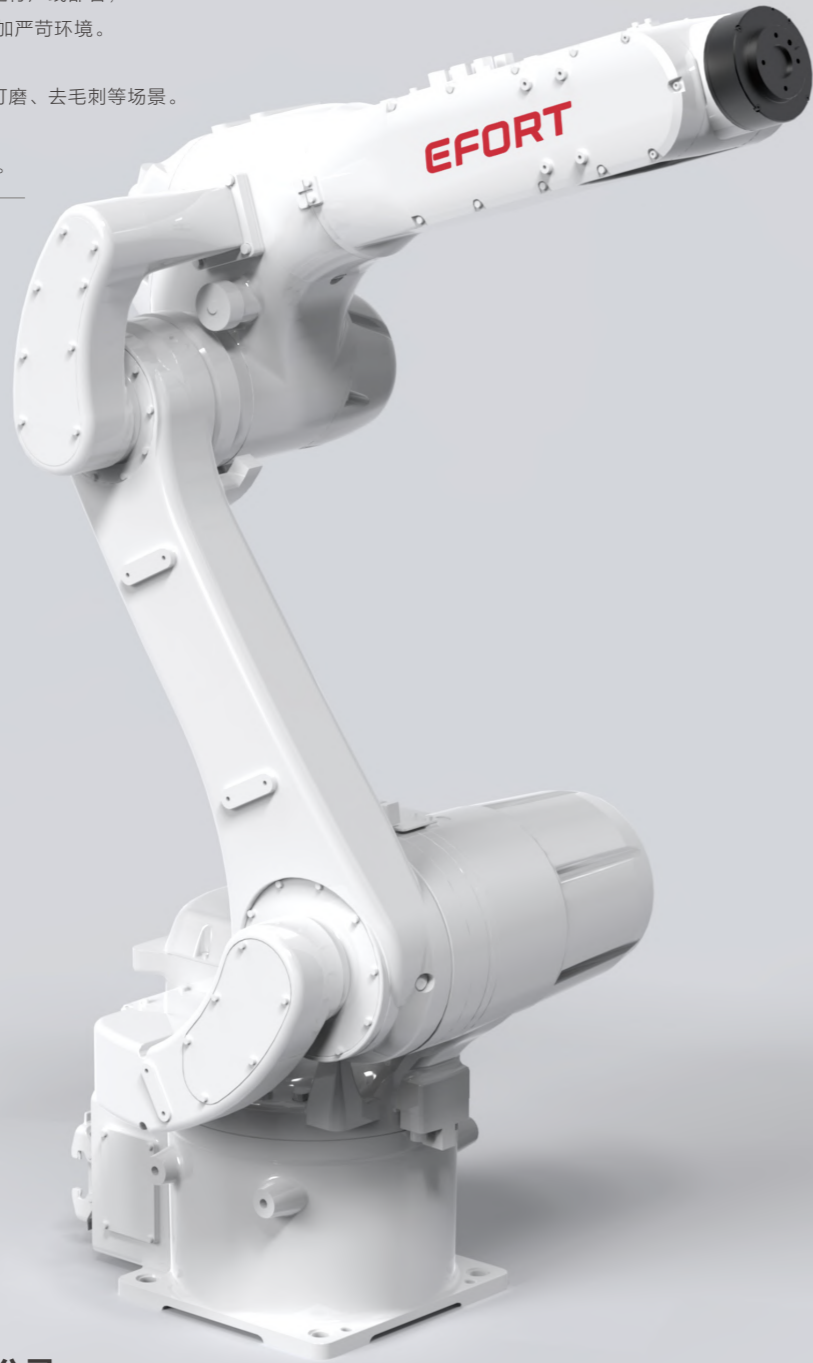
得益于全新机械设计带来的刚性与惯量优化，配合先进轨迹运动算法，帮助提升20%-30%的节拍；
小型化电柜设计帮助客户更加灵活的进行产线部署；
手腕标配IP67，高防护等级，满足更加严苛环境。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、上下料、装配、打磨、去毛刺等场景。

■ 适用行业

适用于PCB、金属部件、光伏等行业。



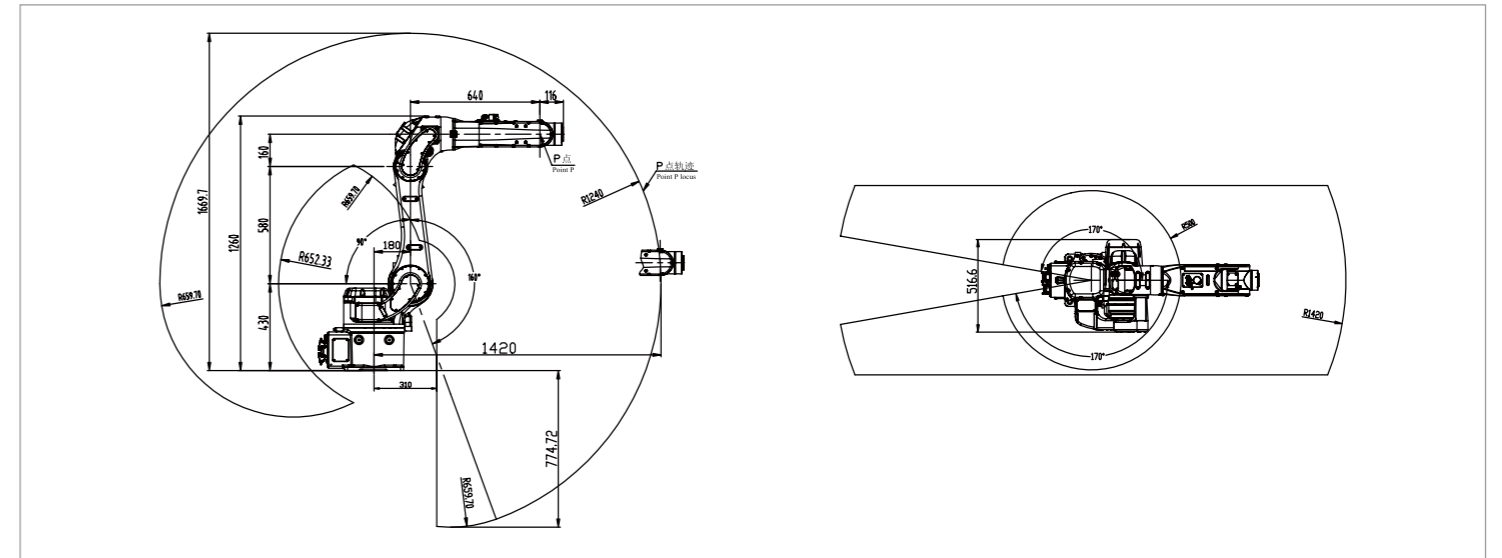
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

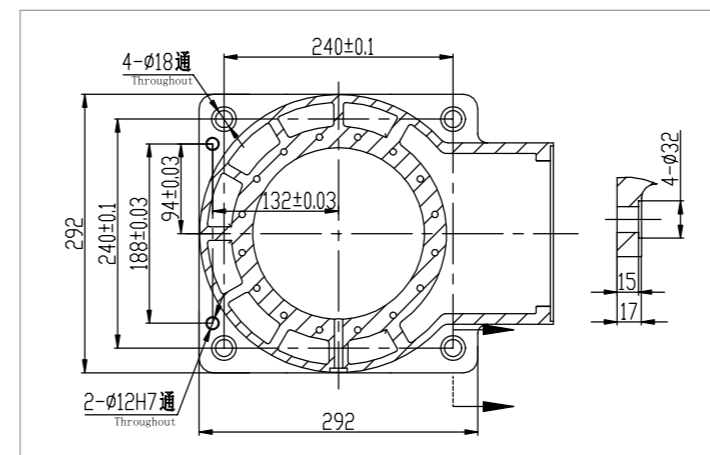
型号	ER15-1400	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	15 kg	
重复定位精度	±0.03 mm	
本体重量	150 kg	
工作可达半径	1420 mm	
本体防护等级	IP65/IP67 (手腕)	
电柜防护等级	IP20/IP54 (选配)	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	42 N.m
	J5	42 N.m
	J6	20 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	2 kg.m ²
	J5	2 kg.m ²
	J6	0.7 kg.m ²
最大单轴速度	J1	260°/sec
	J2	255°/sec
	J3	210°/sec
	J4	450°/sec
	J5	450°/sec
	J6	600°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+90°/-160°
	J3	+175°/-85°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	±360°

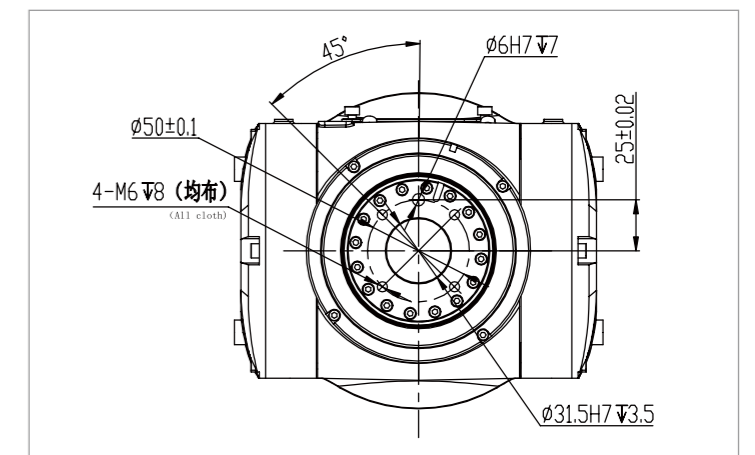
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

中负载机器人

ER20-1100

ER20-1100是一款中负载机器人，
手腕部可搬运质量20 kg，工作可达半径1143 mm。

■ 功能特点

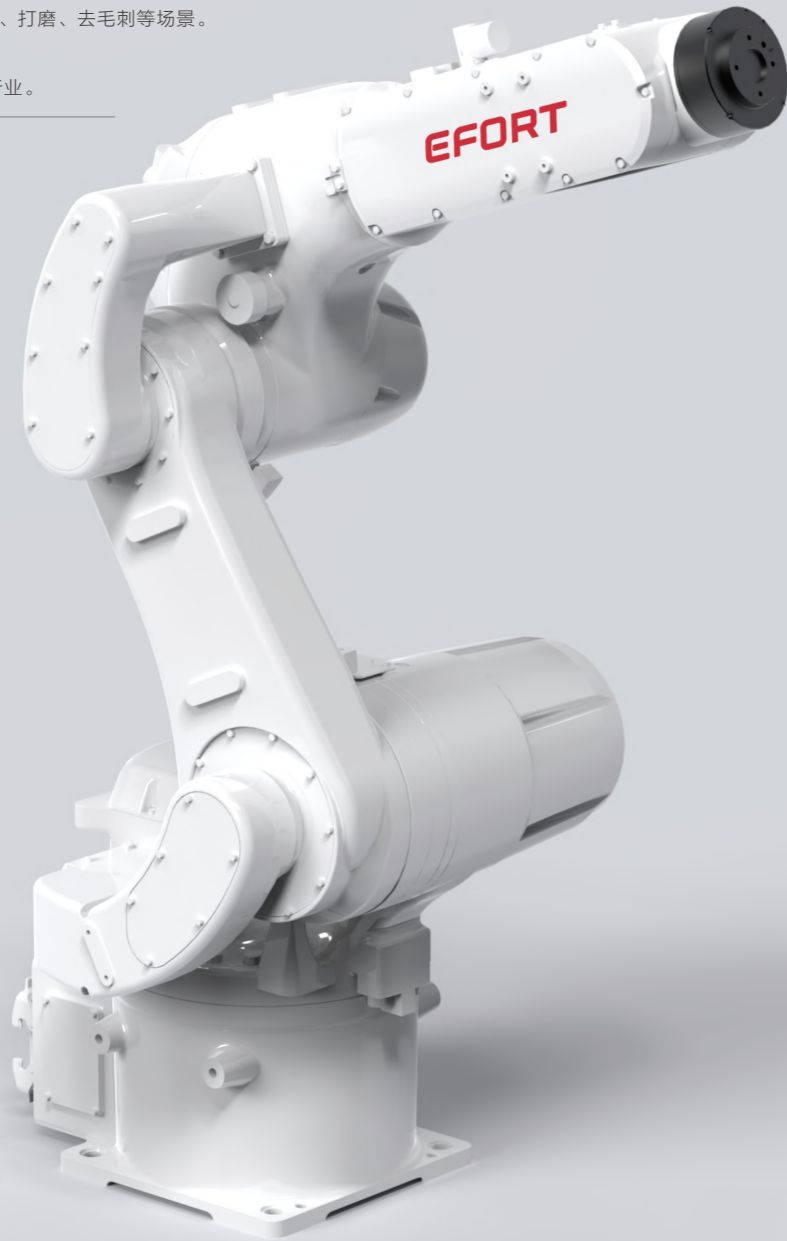
得益于全新机械设计带来的刚性与惯量优化，配合先进轨迹运动算法，帮助提升20%-30%的节拍；
底座安装面积比往期机型减少约40%配合小型化电柜设计，帮助客户更加灵活的进行产线部署；
手腕标配IP67，高防护等级，满足更加严苛环境。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、上下料、装配、打磨、去毛刺等场景。

■ 适用行业

适用于PCB、金属部件、光伏等行业。



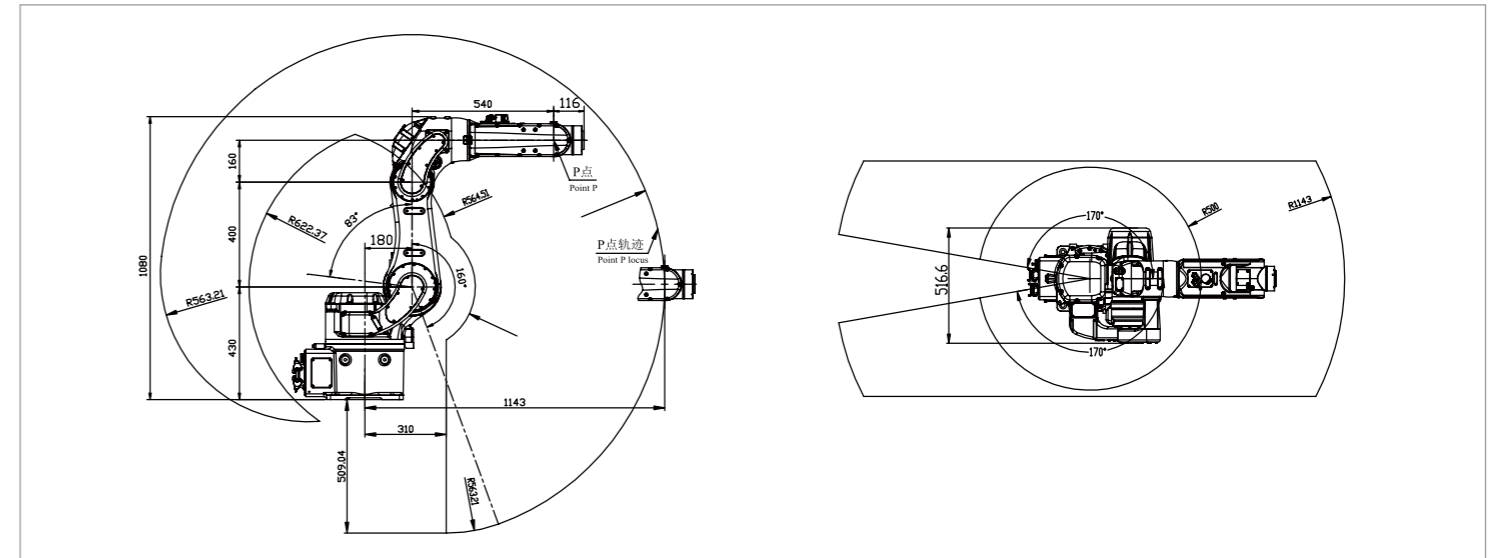
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

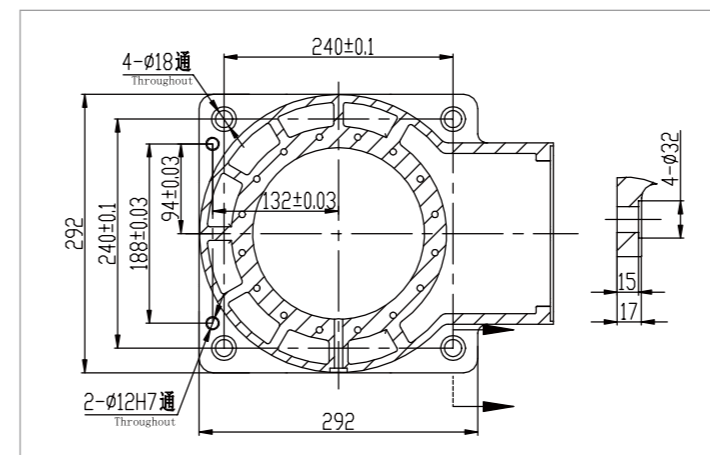
型号	ER20-1100	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	20 kg	
重复定位精度	±0.03 mm	
本体重量	145 kg	
工作可达半径	1143 mm	
本体防护等级	IP65/IP67 (手腕)	
电柜防护等级	IP20/IP54 (选配)	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	42 N.m
	J5	42 N.m
	J6	20 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	2 kg.m ²
	J5	2 kg.m ²
	J6	0.7 kg.m ²
最大单轴速度	J1	260°/sec
	J2	255°/sec
	J3	210°/sec
	J4	450°/sec
	J5	450°/sec
	J6	600°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+83°/-160°
	J3	+175°/-85°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	±360°

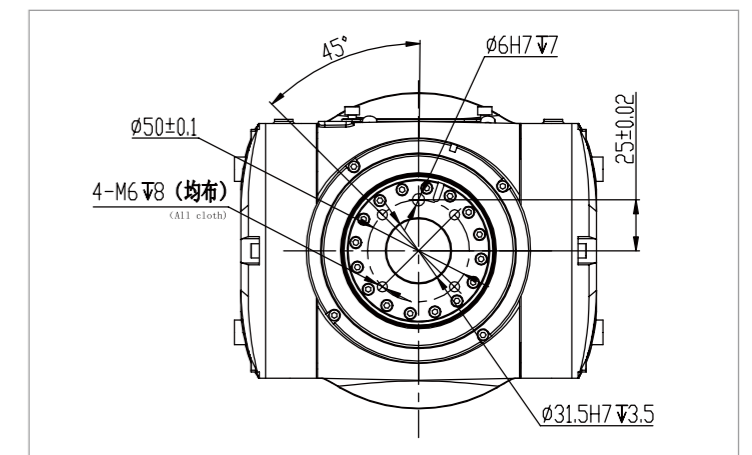
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877
公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号
WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

中负载机器人

ER25-1800

ER25-1800是一款中负载机器人，
手腕部可搬运质量25 kg，工作可达半径1850 mm。

■ 功能特点

得益于手腕全新设计，惯量和承载能力提升25%，应用适应范围更广；
高刚性传动设计与先进的轨迹算法，提高机器人精度性能，帮助客户挑战各种应用场景；
本体重量更轻，相对前代产品降低20%。

■ 适用场景

可应用于搬运、上下料、装配、打磨、
去毛刺等场景。

■ 适用行业

适用于金属部件、光伏、物流、
食品饮料等行业。



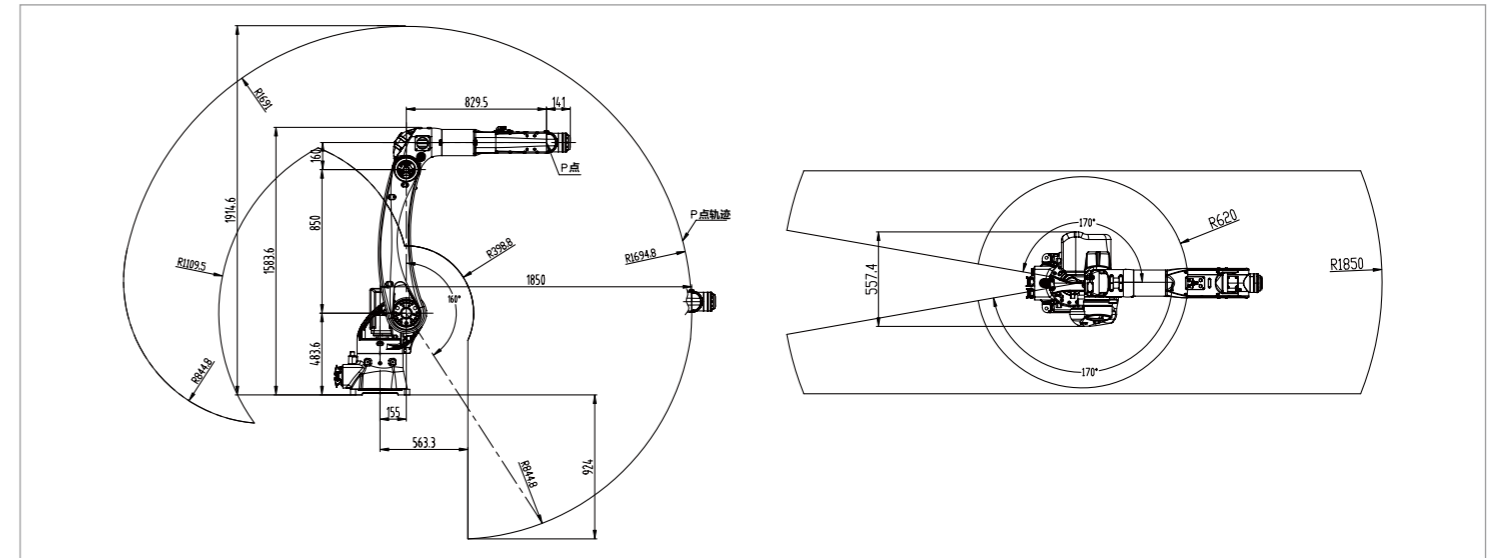
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

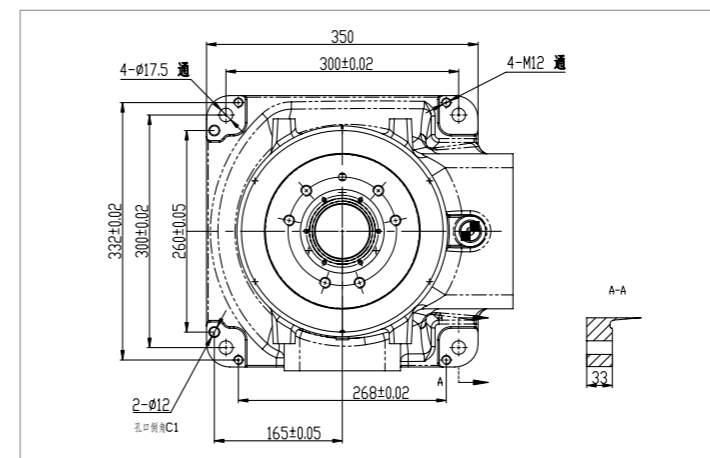
型号	ER25-1800	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	25 kg	
重复定位精度	±0.05 mm	
本体重量	175 kg	
工作可达半径	1850 mm	
本体防护等级	IP67 (手腕) / IP54 (其它)	
电柜防护等级	IP20 / IP54 (选配)	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、顶吊安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	50 N.m
	J5	50 N.m
	J6	30 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	2.2 kg.m ²
	J5	2.2 kg.m ²
	J6	1.5 kg.m ²
最大单轴速度	J1	220°/sec
	J2	180°/sec
	J3	200°/sec
	J4	360°/sec
	J5	360°/sec
	J6	410°/sec
各轴运动范围	J1	±170°
	J2	+77°/-160°
	J3	+165°/-85°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	±360°

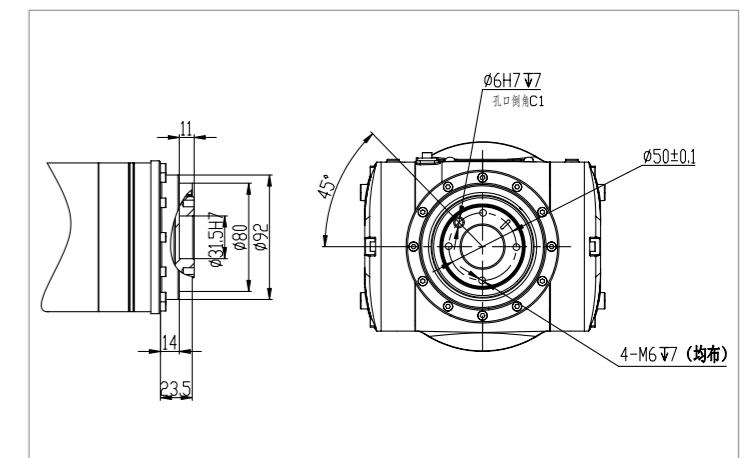
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

中大负载机器人

ER35-2100

ER35-2100是一款中大负载机器人，
手腕部可搬运质量35 kg，工作可达半径2146 mm。

■ 功能特点

得益于高刚性的结构，配合高速智能码垛工艺包，效率提升20%，帮助客户多快好省的完成工作；
集成了多个行业专用工艺包，配合软PLC和各种总线接口，帮助客户轻松面对各种工艺挑战；
高性能碰撞检测功能帮助提高安全系数。

■ 适用场景

可广泛应用于打磨、搬运、码垛、上下料等场景。

■ 适用行业

适用于汽车零部件、光伏、食品饮料、
建材、物流仓储等行业。



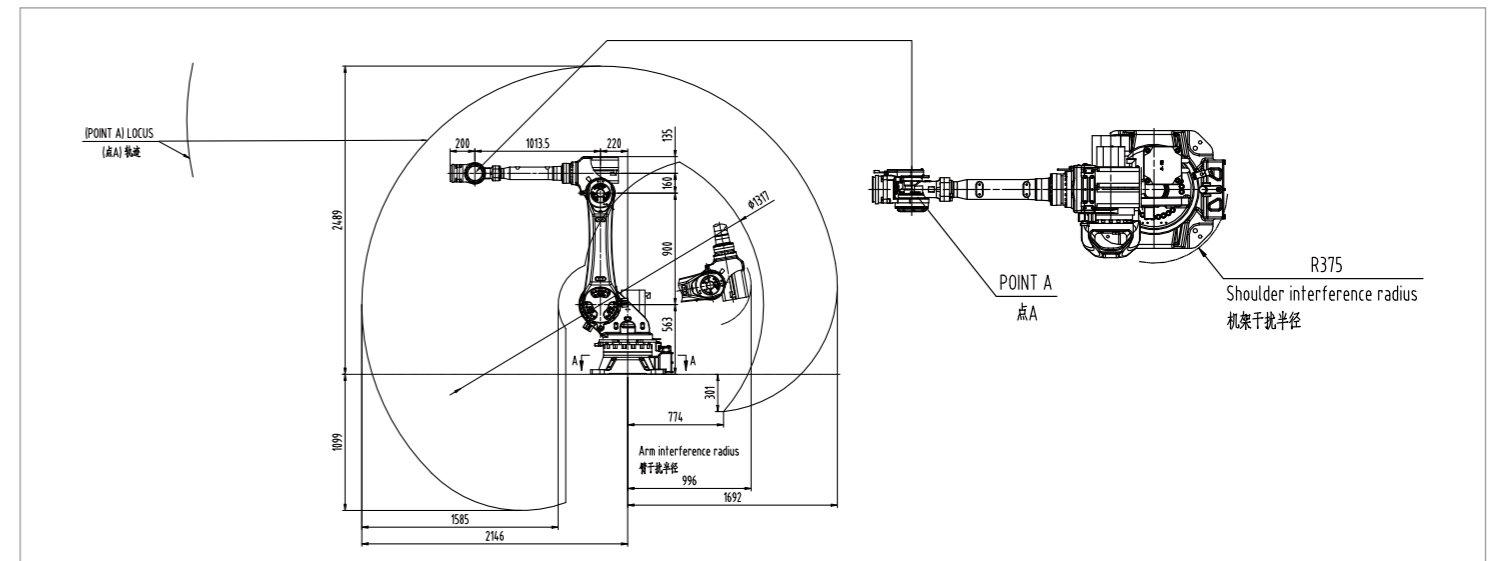
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

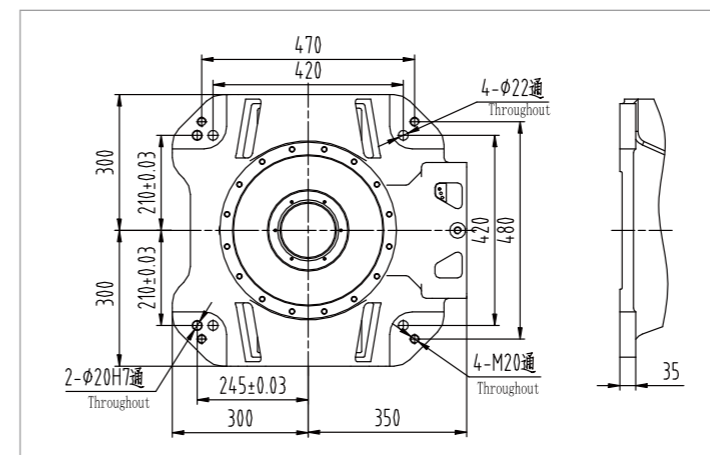
型号	ER35-2100	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	35 kg	
重复定位精度	±0.06 mm	
本体重量	550 kg	
工作可达半径	2146 mm	
本体防护等级	IP54/IP67 (手腕)	
电柜防护等级	IP54	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	182 N.m
	J5	182 N.m
	J6	120 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	12.68 kg.m ²
	J5	12.68 kg.m ²
	J6	10 kg.m ²
最大单轴速度	J1	190°/sec
	J2	190°/sec
	J3	175°/sec
	J4	290°/sec
	J5	300°/sec
	J6	400°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	+70°/-130°
	J3	+175°/-80°
	J4	±360°
	J5	±115°
	J6	±450°

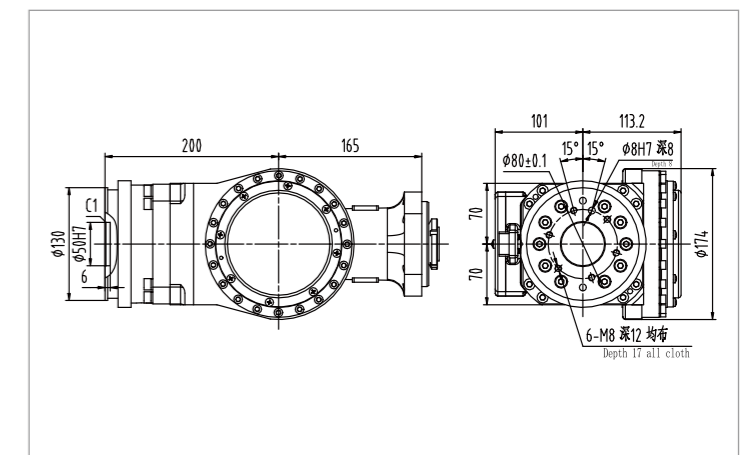
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司

EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

中大负载机器人

ER50-2100

ER50-2100是一款中大负载机器人，
手腕部可搬运质量50 kg，工作可达半径2146 mm。

■ 功能特点

得益于高刚性的结构，配合高速智能码垛工艺包，效率提升20%，帮助客户多快好省的完成工作；

集成了多个行业专用工艺包，配合软PLC和各种总线接口，帮助客户

轻松面对各种工艺挑战；

高性能碰撞检测功能帮助提高安全系数。

■ 适用场景

可广泛应用于打磨、搬运、码垛、上下料等场景。

■ 适用行业

适用于汽车零部件、光伏、食品饮料、
建材、物流仓储等行业。



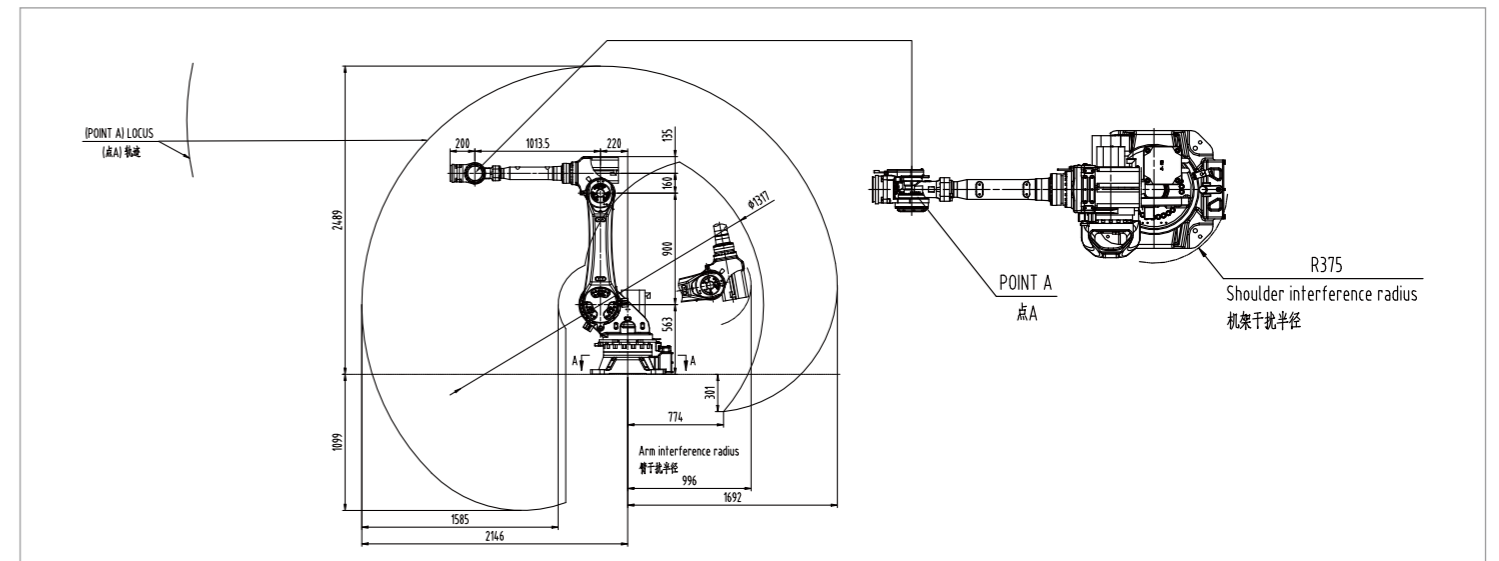
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

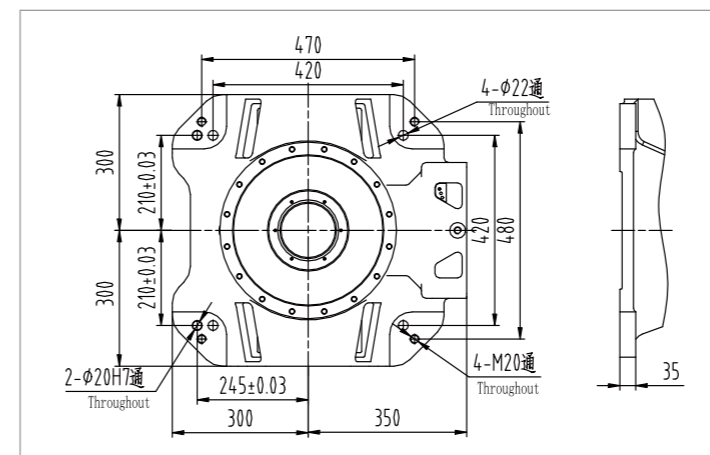
型号	ER50-2100	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	50 kg	
重复定位精度	±0.06 mm	
本体重量	550 kg	
工作可达半径	2146 mm	
本体防护等级	IP54/IP67 (手腕)	
电柜防护等级	IP54	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40°C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	182 N.m
	J5	182 N.m
	J6	120 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	12.68 kg.m ²
	J5	12.68 kg.m ²
	J6	10 kg.m ²
最大单轴速度	J1	170°/sec
	J2	170°/sec
	J3	170°/sec
	J4	270°/sec
	J5	270°/sec
	J6	365°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	+70°/-130°
	J3	+175°/-80°
	J4	±360°
	J5	±115°
	J6	±450°

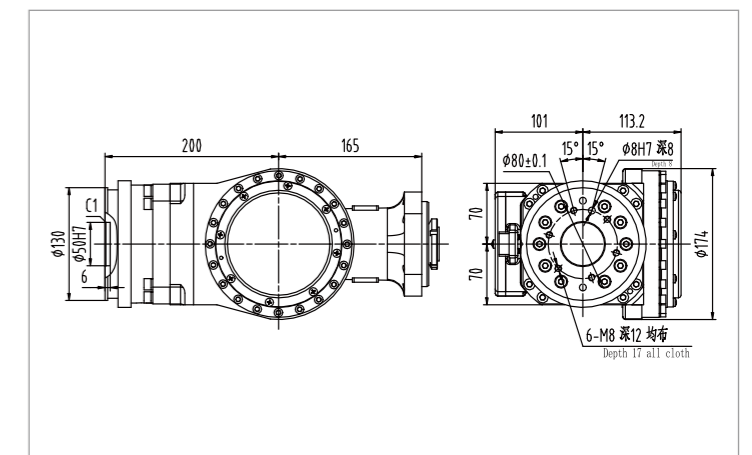
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司

EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

中大负载机器人

ER130-4-2800

ER130-4-2800是一款中大负载机器人，
手腕部可搬运质量130 kg，工作可达半径2816 mm。

■ 功能特点

采用全新拓扑优化设计，使得整机质量轻、刚度高，具有良好的动态响应性能，配合高速可视化的智能码垛工艺包，效率提升20%，帮助客户多快好省的完成工作；

集成了多个行业码垛专用工艺包，配合软PLC和各种总线接口，帮助客户轻松面对各种工艺挑战；

高性能碰撞检测功能帮助提高安全系数。

■ 适用场景

可应用于搬运、码垛、
上下料等场景。

■ 适用行业

适用于金属部件、光伏、物流、
水泥、食品饮料等行业。



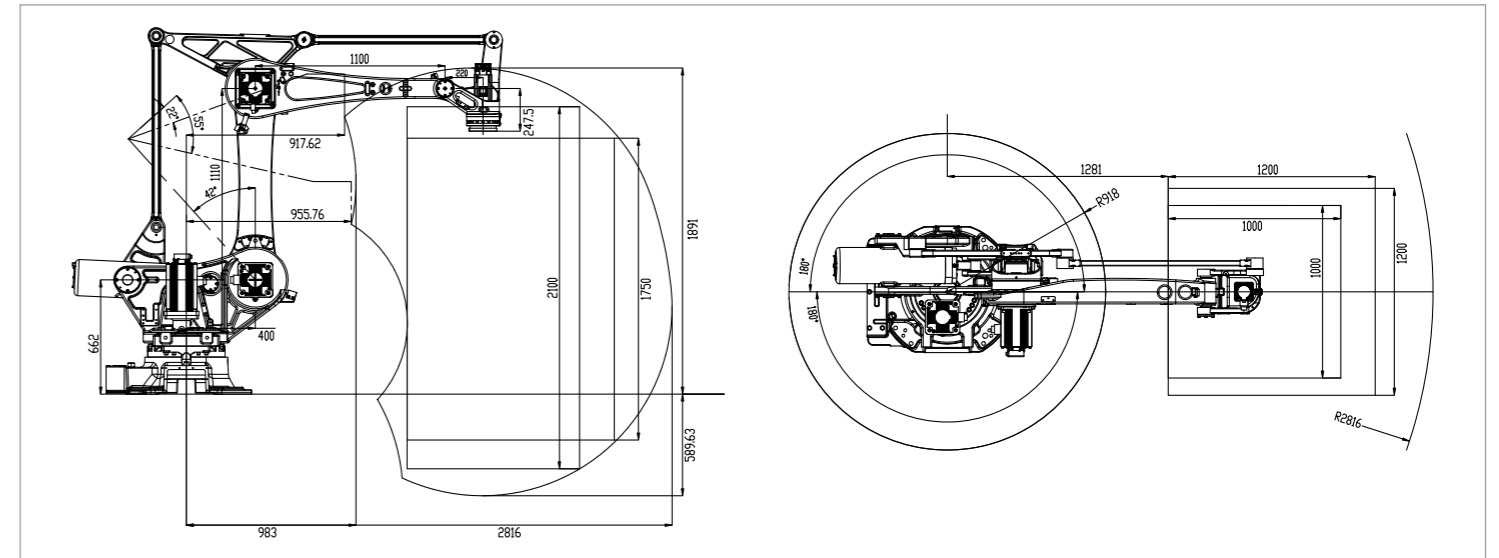
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

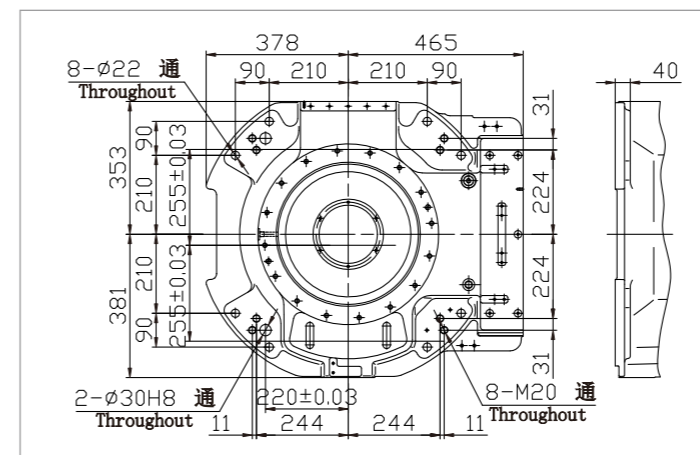
型号	ER130-4-2800	
机构	多关节型机器人	
轴数	4轴	
手腕部可搬运质量	130 kg	
重复定位精度	±0.1 mm	
本体重量	970 kg	
工作可达半径	2816 mm	
本体防护等级	IP54	
电柜防护等级	IP54	
安装条件	环境温度	0-45 °C
	环境湿度	通常在75%RH以下（无结露现象）
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、壁挂安装	
手腕允许扭矩	J4	36.25 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	50 kg.m ²
最大单轴速度	J1	110°/sec
	J2	110°/sec
	J3	105°/sec
	J4	330°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	+42°/-85°
	J3	+85°/-55°
	J4	±360°
	J2+J3	-115° < (J2+J3) < +20°

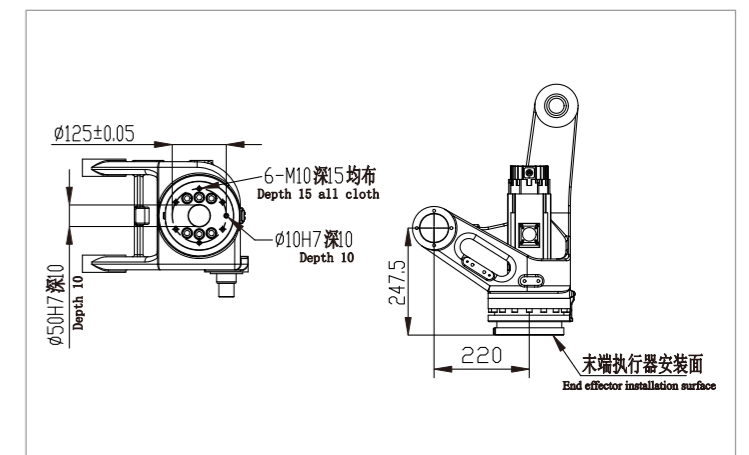
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

大负载机器人

ER150-3200

ER150-3200是一款大负载机器人，
手腕部可搬运质量150 kg，工作可达半径3192 mm。

■ 功能特点

得益于高刚性的结构，配合高速智能码垛工艺包，效率提升20%，帮助客户多快好省完成工作；
可集成了多个行业专用工艺包，配合软PLC和各种总线接口，帮助客户轻松面对各种工艺挑战；
高性能碰撞检测功能帮助提高安全系数。

■ 适用场景

可应用于搬运、码垛、上下料等场景。

■ 适用行业

适用于汽车零部件、光伏、食品饮料，
建材、物流仓储等行业。



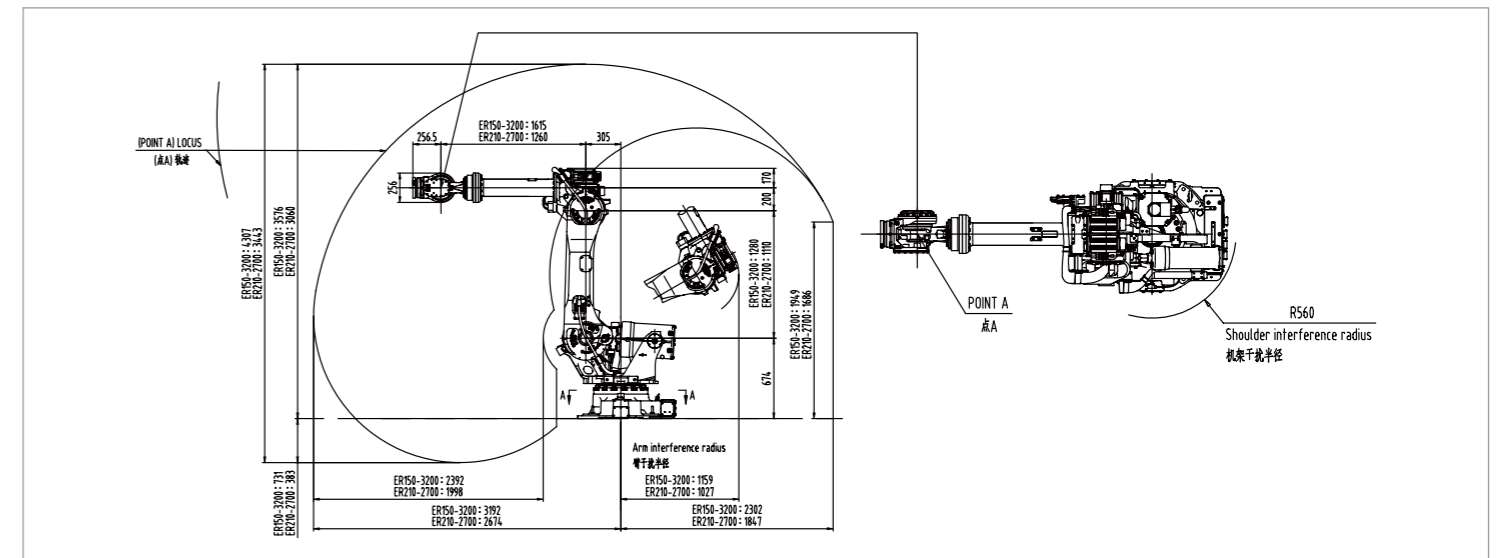
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

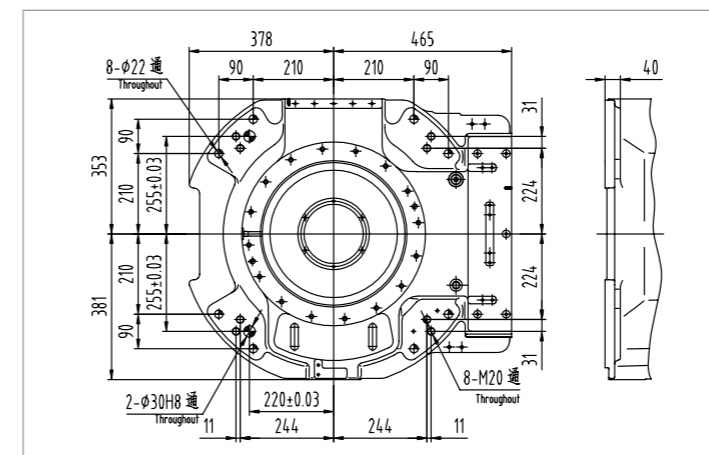
型号	ER150-3200	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	150 kg	
重复定位精度	±0.2 mm	
本体重量	1150 kg	
工作可达半径	3192 mm	
本体防护等级	IP65	
电柜防护等级	IP54	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装、壁挂安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80%（40°C）以下（无结露现象）
	振动加速度	4.9 m/s ² （0.5 G以下）

手腕允许扭矩	J4	1337 N.m
	J5	1337 N.m
	J6	720 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	141.1 kg.m ²
	J5	141.1 kg.m ²
	J6	79 kg.m ²
最大单轴速度	J1	100°/sec
	J2	90°/sec
	J3	85°/sec
	J4	105°/sec
	J5	100°/sec
	J6	195°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	+60°/-80°
	J3	+90°/-83°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°

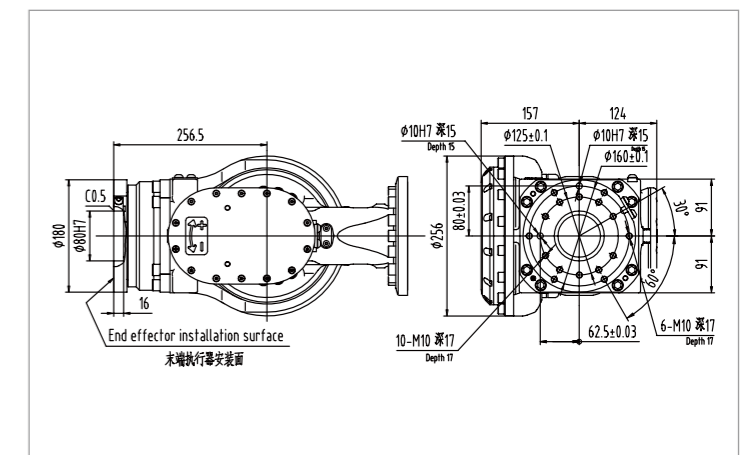
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

大负载机器人

ER210-2700

ER210-2700是一款大负载机器人，
手腕部可搬运质量210 kg，工作可达半径2674 mm。

■ 功能特点

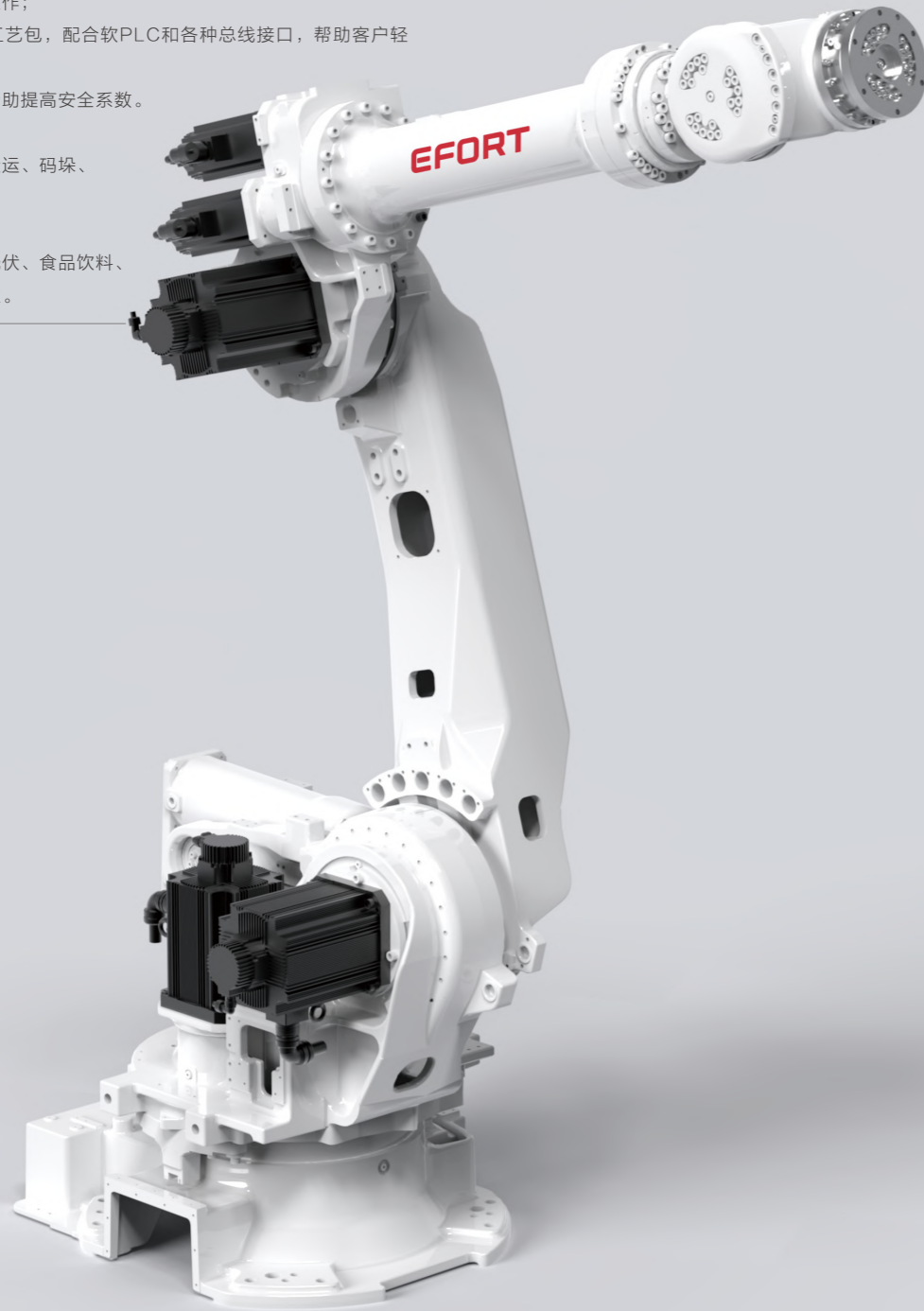
得益于高刚性的结构，配合高速智能码垛工艺包，效率提升20%，帮助客户多快好省的完成工作；
集成了多个行业专用工艺包，配合软PLC和各种总线接口，帮助客户轻松面对各种工艺挑战；
高性能碰撞检测功能帮助提高安全系数。

■ 适用场景

可广泛应用于点焊、搬运、码垛、上下料等场景。

■ 适用行业

适用于汽车零部件、光伏、食品饮料、建材、物流仓储等行业。



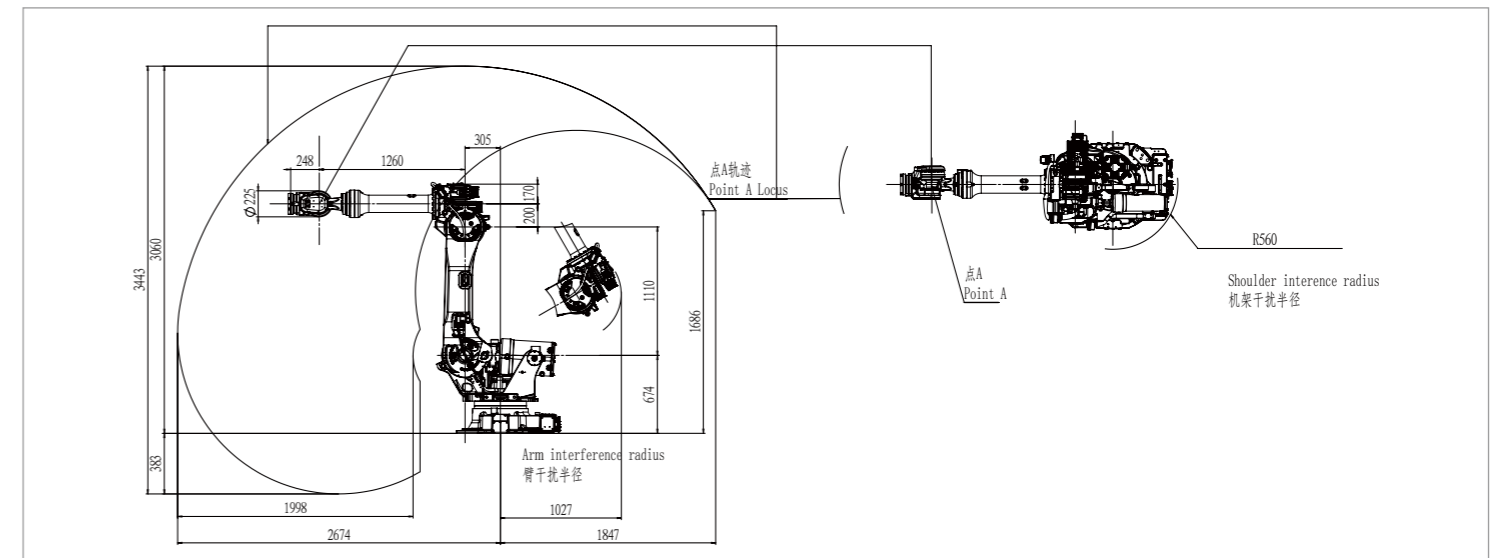
EFORT

产品参数 / SPECIFICATIONS

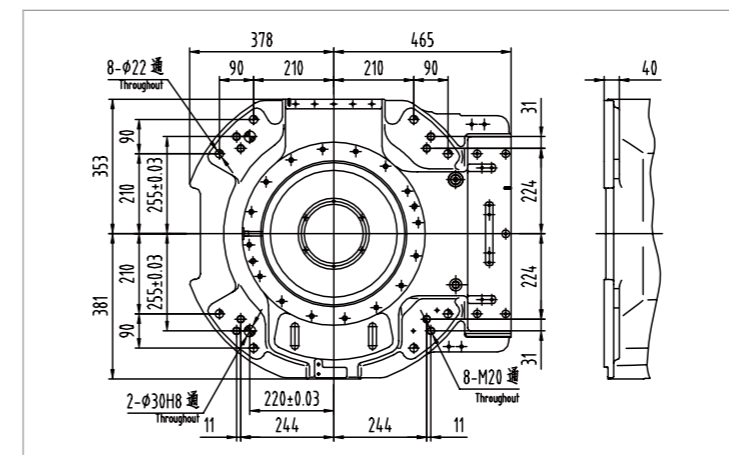
型号	ER210-2700	
机构	多关节型机器人	
轴数	6轴	
手腕部可搬运质量	210 kg	
重复定位精度	±0.1 mm	
本体重量	1110 kg	
工作可达半径	2674mm	
本体防护等级	IP65	
电柜防护等级	IP54	
驱动方式	使用AC伺服电机进行电气伺服驱动	
安装方式	地面安装	
安装条件	环境温度	0~45 °C
	环境湿度	通常在80% (40 °C) 以下 (无结露现象)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许扭矩	J4	1337 N.m
	J5	1337 N.m
	J6	720 N.m
手腕允许惯性力矩	J4	141.1 kg.m ²
	J5	141.1 kg.m ²
	J6	79 kg.m ²
最大单轴速度	J1	100°/sec
	J2	90°/sec
	J3	85°/sec
	J4	109°/sec
	J5	105°/sec
	J6	200°/sec
各轴运动范围	J1	±180°
	J2	+60°/-80°
	J3	+90°/-83°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°

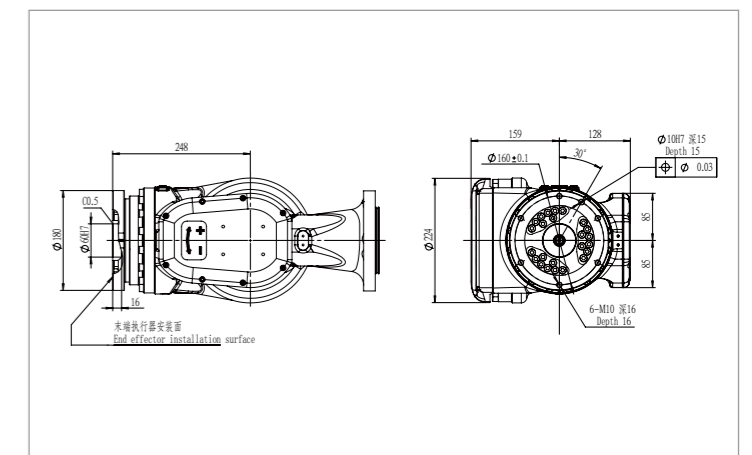
动作范围 / OPERATING SPACE



底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书

EFORT

SCARA机器人

ESR3-4-400



扫码查看说明书

ESR3-4-400是一款Scara机器人，
手腕部可搬运质量3 kg，工作可达半径400 mm。

■ 功能特点

可靠性、多功能性、易用性升级；
支持领域广泛，如需要高精度的组装作业、需要高速动作的食品等的分类作业等；
可以根据负载和运动姿态，自动选择最佳加速度、减速度，提高生产效率。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配等场景。

■ 适用行业

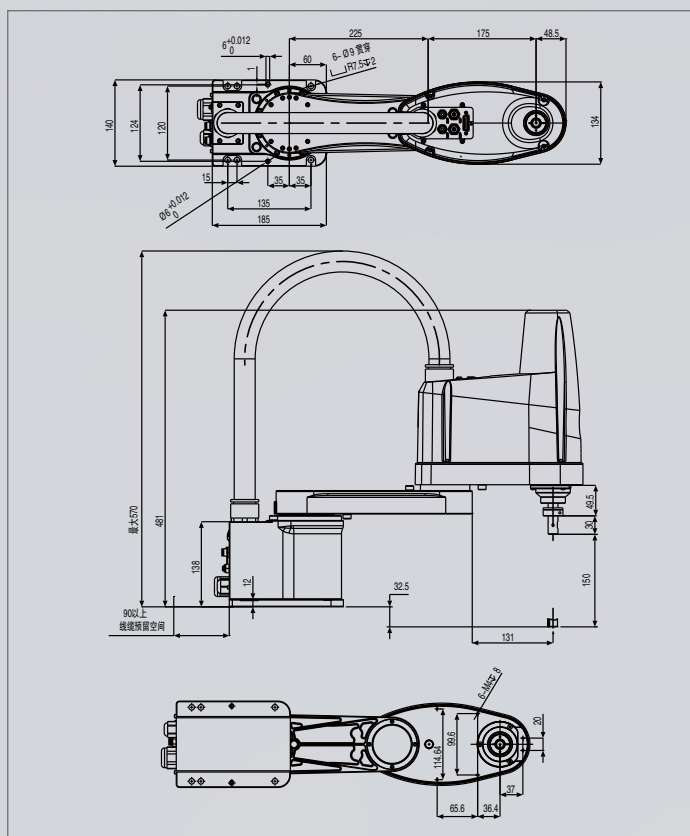
适用于3C、食品饮料、金属部件、教育、塑料、制药等行业。



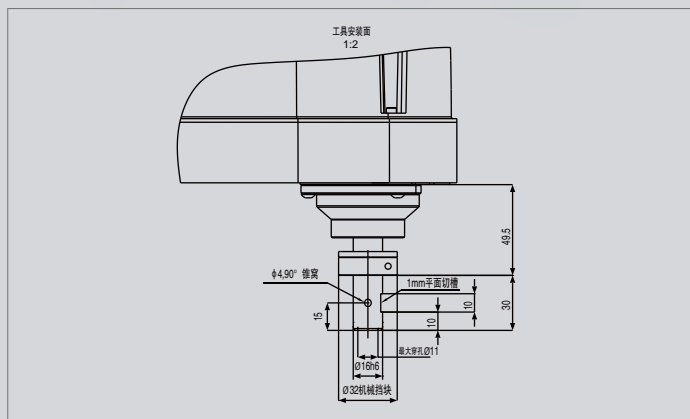
产品参数/SPECIFICATION

型号	ESR3-4-400	
工作可达半径	400 mm	
手腕部可搬运质量	3 kg	
最大动作速度	axis/J1+axis/J2轴	6000 mm/s
	axis/J3轴	1100 mm/s
	axis/J4轴	2600° /s
最大动作范围	axis/J1轴	± 130°
	axis/J2轴	± 147°
	axis/J3轴	150 mm
	axis/J4轴	± 360°
重复定位精度	axis/J1+axis/J2轴	± 0.01 mm
	axis/J3轴	± 0.01 mm
	axis/J4轴	± 0.01°
标准循环时间	0.48 s	
J4轴容许惯性力矩	额定	0.005 kg·m ²
	最大	0.05 kg·m ²
信号电路	15针(D-Sub接口)	
用户气路	φ 4 mm×2, φ 6 mm×2	
第三关节顶压力	100 N	
环境温度	5~40℃	
相对湿度	40%~90%	
本体重量(不含电缆)	14 kg	

外形尺寸图/OUTLINE DIMENSION DRAWING



法兰尺寸图/FLANGE DIMENTION DRAWING



EFORT

SCARA机器人

ESR6-4-500/600/700



扫码查看说明书

ESR6-4-500/600/700是一款Scara机器人，手腕部可搬运质量6 kg，工作可达半径500-700 mm。

■ 功能特点

可靠性、多功能性、易用性升级；
支持领域广泛，如需要高精度的组装作业、需要高速动作的食品等的分类作业等；
可以根据负载和运动姿态，自动选择最佳加速度、减速度，提高生产效率。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配等场景。

■ 适用行业

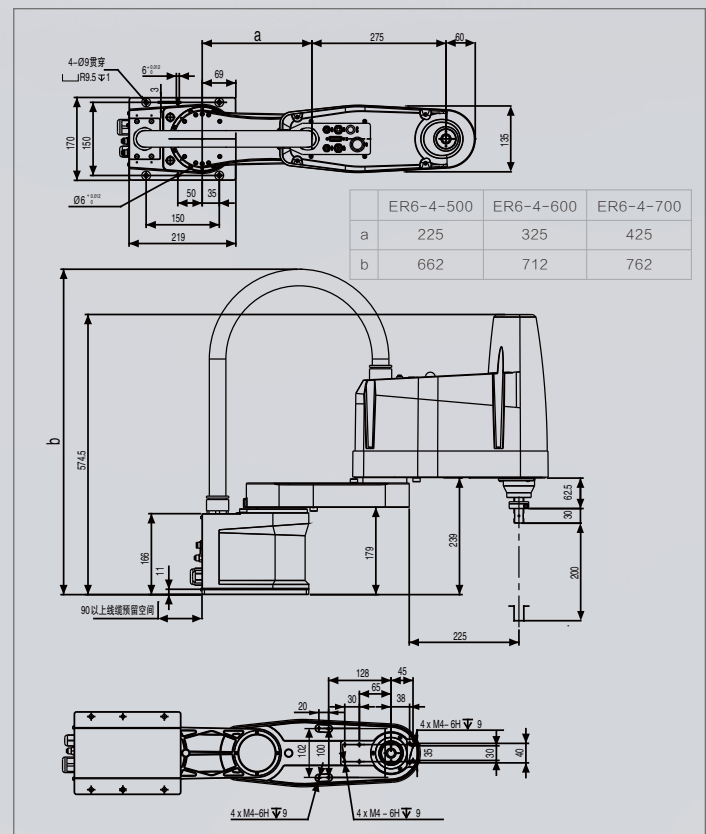
适用于3C、食品饮料、金属部件、教育、塑料、制药等行业。



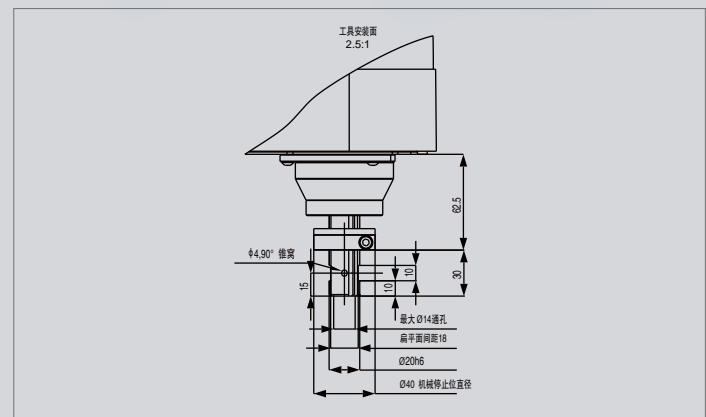
产品参数/SPECIFICATION

型号		ESR6-4-500/600/700		
工作可达半径		500 mm	600 mm	700 mm
手腕部可搬运质量		6 kg		
最大动作速度	axis/J1+axis/J2轴	6150 mm/s	6800 mm/s	6540 mm/s
	axis/J3轴	1100 mm/s		
	axis/J4轴	2000° /s		
最大动作范围	axis/J1轴	± 132°		
	axis/J2轴	± 150°		
	axis/J3轴	200 mm		
	axis/J4轴	± 360°		
重复定位精度	axis/J1+axis/J2轴	± 0.015 mm		
	axis/J3轴	± 0.01 mm		
	axis/J4轴	± 0.01°		
标准循环时间		0.40s	0.42s	0.44s
J4轴容许惯性力矩	额定	0.01 kg.m ²		
	最大	0.12 kg.m ²		
信号电路		15针(D-Sub接口)		
用户气路		φ 4 mmx2, φ 6 mmx2		
第三关节顶压力		100 N		
环境温度		5~40 ℃		
相对湿度		40%~90%		
本体重量(不含电缆)		19 kg	20 kg	21 kg

外形尺寸图/OUTLINE DIMENSION DRAWING



法兰尺寸图/FLANGE DIMENTION DRAWING



EFORT

SCARA机器人

ESR10-4-800



扫码查看说明书

ESR10-4-800是一款Scara机器人，
手腕部可搬运质量10 kg，工作可达半径800 mm。

■ 功能特点

可靠性、多功能性、易用性升级；
支持领域广泛，如需要高精度的组装作业、需要高速动作的食品等的分类作业等；
可以根据负载和运动姿态，自动选择最佳加速度、减速度，提高生产效率。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配等场景。

■ 适用行业

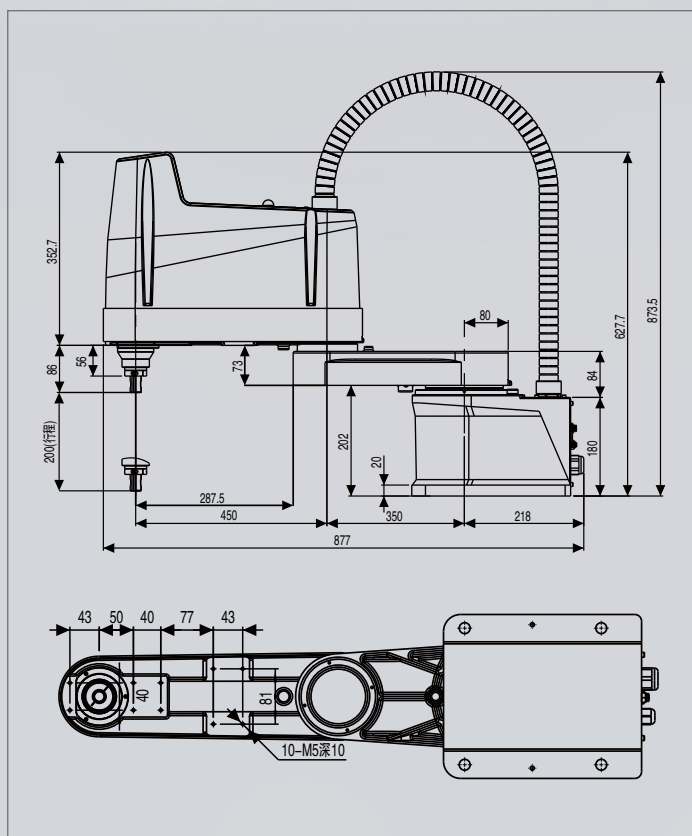
适用于3C、食品饮料、金属部件、教育、塑料、制药等行业。



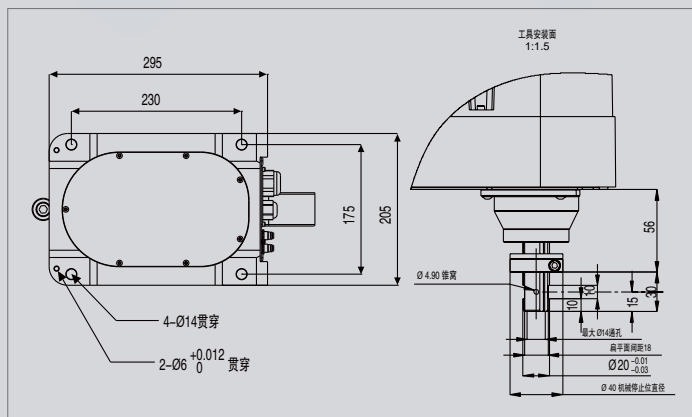
产品参数/SPECIFICATION

型号	ESR10-4-800	
工作可达半径	800 mm	
手腕部可搬运质量	10 kg	
最大动作速度	axis/J1+axis/J2轴	7435 mm/s
	axis/J3轴	1110 mm/s
	axis/J4轴	2410° /s
最大动作范围	axis/J1轴	± 132°
	axis/J2轴	± 146°
	axis/J3轴	200 mm
	axis/J4轴	± 360°
重复定位精度	axis/J1+axis/J2轴	± 0.02 mm
	axis/J3轴	± 0.01 mm
	axis/J4轴	± 0.01°
标准循环时间	0.49 s	
J4轴容许惯性力矩	额定	0.05 kg.m ²
	最大	0.25 kg.m ²
信号电路	15针(D-Sub接口)	
用户气路	φ 4 mm×2, φ 6 mm×2	
第三关节顶压力	200 N	
环境温度	5~40 ℃	
相对湿度	40%~90%	
本体重量(不含电缆)	36 kg	

外形尺寸图/OUTLINE DIMENSION DRAWING



底座&法兰尺寸图 /BASE&FLANGE DIMENTION DRAWING



EFORT

SCARA机器人

ESR20-4-800/1000



扫码查看说明书

ESR20-4-800/1000是一款Scara机器人，
手腕部可搬运质量20 kg，工作可达半径800-1000 mm。

■ 功能特点

可靠性、多功能性、易用性升级；
支持领域广泛，如需要高精度的组装作业、需要高速动作的食品等的分类作业等；
可以根据负载和运动姿态，自动选择最佳加速度、减速度，提高生产效率。

■ 适用场景

可广泛应用于搬运、分拣、装配等场景。

■ 适用行业

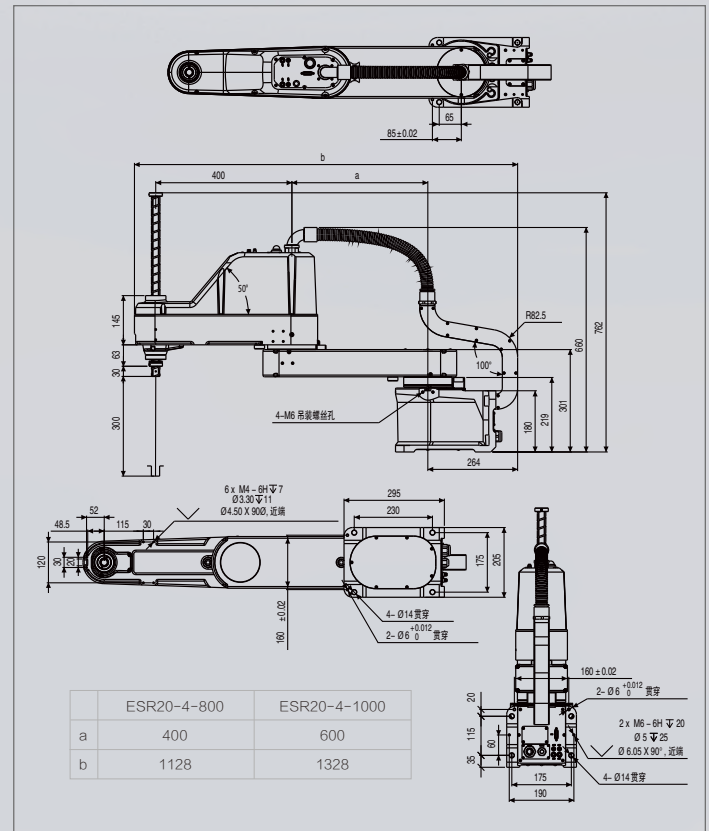
适用于3C、食品饮料、金属部件、教育、塑料、制药等行业。



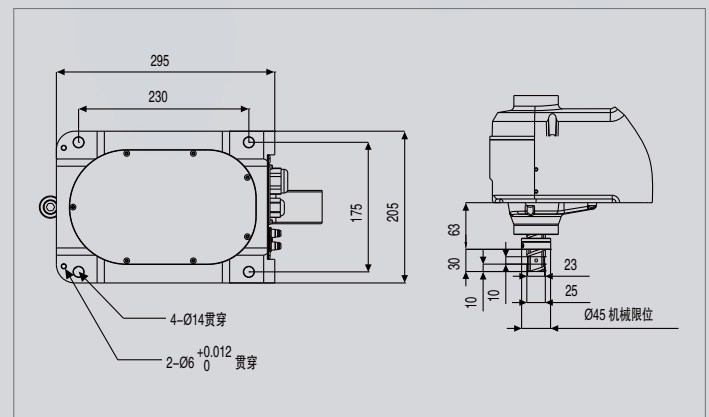
产品参数/SPECIFICATION

型号		ESR20-4-800	ESR20-4-1000
工作可达半径		800 mm	1000 mm
手腕部可搬运质量		20 kg	
最大动作速度	axis/J1+axis/J2轴	9330 mm/s	10626 mm/s
	axis/J3轴	1110 mm/s	
	axis/J4轴	1385° /s	
最大动作范围	axis/J1轴	± 150°	
	axis/J2轴	± 150°	
	axis/J3轴	300 mm	
	axis/J4轴	± 360°	
重复定位精度	axis/J1+axis/J2轴	± 0.025 mm	
	axis/J3轴	± 0.01 mm	
	axis/J4轴	± 0.01°	
标准循环时间		0.38 s	0.67 s
J4轴容许惯性力矩	额定	0.05 kg·m ²	
	最大	0.45 kg·m ²	
信号电路		15针(D-Sub接口)	
用户气路		φ 4 mm×2, φ 6 mm×2	
第三关节顶压力		250 N	
环境温度		5~40℃	
相对湿度		40%~90%	
本体重量(不含电缆)		41 kg	44 kg

外形尺寸图/OUTLINE DIMENSION DRAWING



底座&法兰尺寸图 /BASE&FLANGE DIMENTION DRAWING



GR630-1900

工作半径1929 mm / 偏置手腕 / 负载3 kg

■ 功能特点

直接拖动编程，简单易学，操作方便；

标配偏置手腕，正面无奇异点，特别适合正面工件喷涂；

控制系统标配喷涂软件包，具备在线跟踪功能，可扩展附加轴；

通过中国及欧盟ATEX防爆认证，可用于1区气体及21区粉尘危险作业环境；

尤其适用于五金零件，家具，3C塑料件等不规则形状零件。

■ 适用场景

支持直接拖动示教，为小型整装备喷涂应用场景开发：如电机、减速机、水泵、阀门、单缸发动机、椅子、床头柜、电动车、自行车、摩托车配件等。

■ 适用行业

适用于金属部件、汽车配件、家具、摩托车配件等行业。



扫码查看说明书



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线：400-052-8877

公司地址：安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

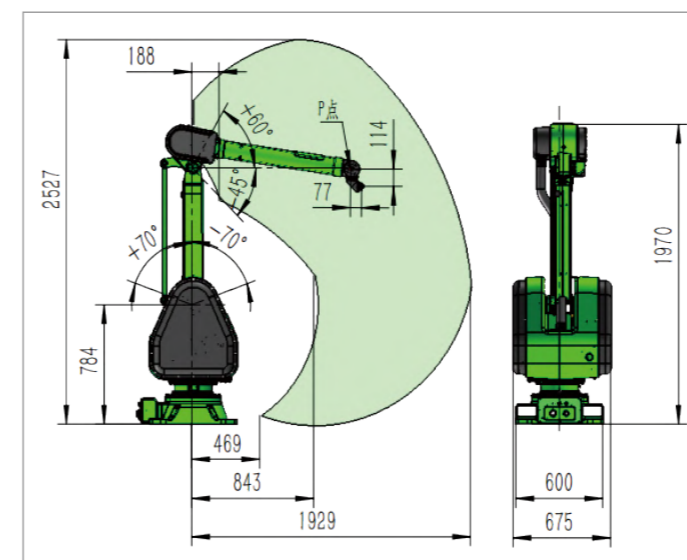
WWW.EFORT.COM.CN



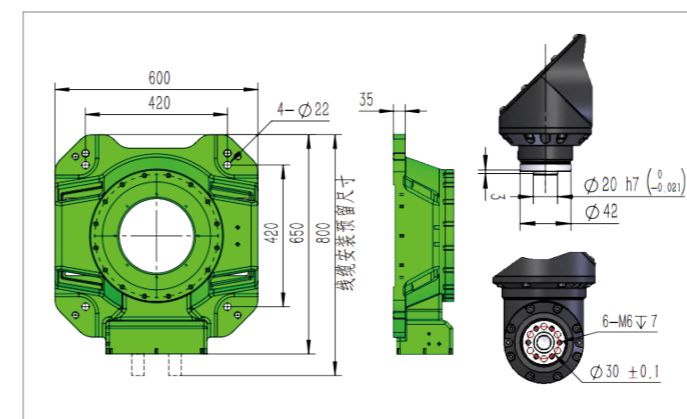
产品参数/SPECIFICATIONS

末端最大负载	3 kg		
工作半径	1929 mm		
重复定位精度	± 1 mm		
动作范围&速度	动作范围	速度	
	J1	± 120°	120°/s
	J2	± 70°	120°/s
	J3	+60°/-45°	120°/s
	J4	± 360°	540°/s
	J5	± 360°	540°/s
手腕容许力矩	J4	9.8 N.m	
	J5	8.4 N.m	
	J6	3 N.m	
末端容许惯量	J4	0.12 kg.m ²	
	J5	0.08 kg.m ²	
	J6	0.02 kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE

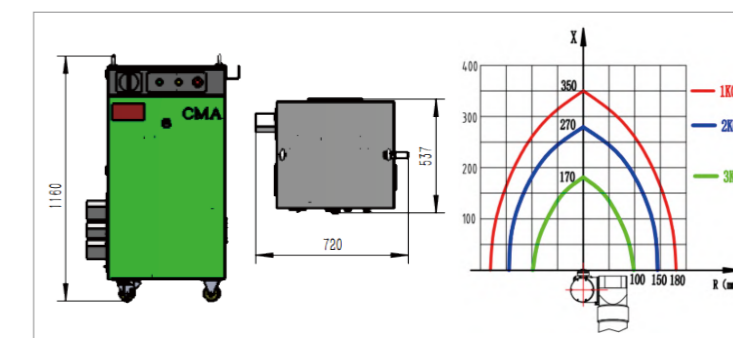


底座&法兰尺寸/BASE& END FLANGE MOUNTING SIZE



结构	6轴串联多关节	
安装方式	地面、倒挂	
安全性能	EN ISO13849 PLd	
防护等级	本体	IP 65
	电柜	IP 52
防爆等级	中国	Ex ib mb px IIC T4 Gb
	ATEX气体	II 2G Ex pxb IIC T4 Gb
	ATEX粉尘	II 2D Ex pxb IIIC T135°C Db
使用条件	工作电压	AC380V(± 10%)
	电源容量	4.0 kVA
	温度	0-45 °C
手臂负载	湿度	20-80RH (无结露)
	大臂	3 kg
	小臂	3 kg
重量	本体	400 kg
	电柜	90 kg

控制柜尺寸&手腕末端负载图/CONTROL CABINET SIZE&WRIST END LOAD MAP



选型配置表/SELECTION&CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置	
驱动单元	6轴	6+2轴	
电柜-本体 线缆	静态线缆	静态线缆	拖链线缆
	8 m	最长:30 m	
示教器线缆	10 m	最长:30 m	
数字量DI/DO	16/16	可增加数字量硬件模块	
安全DI/DO	8/4	可增加安全IO模块	
模拟量AI/AO	/	可增加模拟量硬件模块	
现场总线	ProfiNet	EtherCAT	
程序容量	512 Mb	/	
对外接口	USB/以太网	/	
软件包	喷涂工艺包	视觉	
显示形式	示教器	/	
颜色	RAL6018	客订	

GR6150-2900

工作半径2900 mm / 中空手腕 / 负载15 kg

■ 功能特点

- 配置大孔径中空手腕，油漆管路可布置于手腕内，方便集成；
- 电控柜符合EN ISO13849 PLd安全等级，支持扩展联动附加轴；
- 标配喷涂软件包，内置外围设备I/O点，易于集成，编程简单；
- 通过中国及欧盟ATEX防爆认证，可用于1区气体及21区粉尘危险作业环境。

■ 适用场景

- 为汽车行业喷涂开发，用于汽车白车身，保险杠零件喷涂；
- 也可以用于集装箱、工程车辆等大型工件喷涂。

■ 适用行业

- 适用于汽车及汽车配件、三轮车等行业。



扫码查看说明书



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

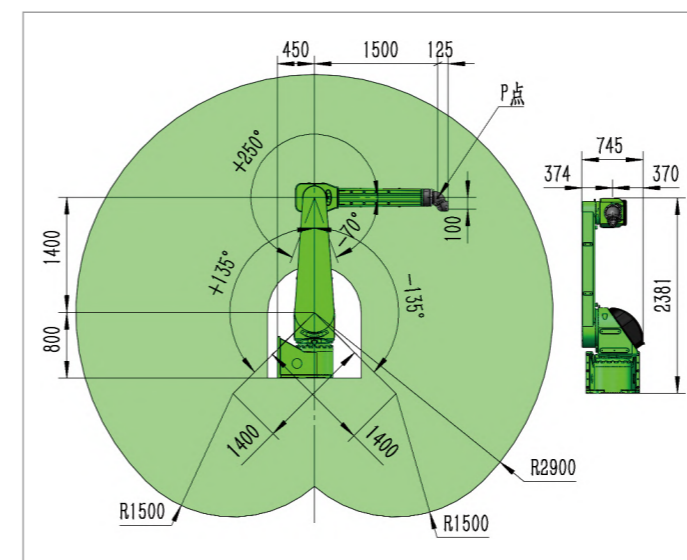
公司热线: 400-052-8877
公司地址: 安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号
WWW.EFORT.COM.CN



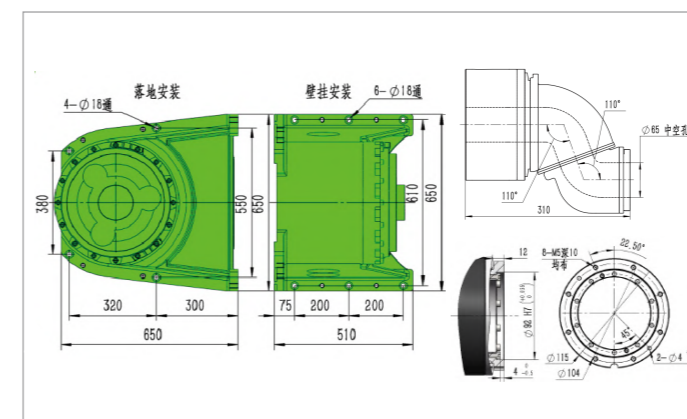
产品参数/SPECIFICATIONS

末端最大负载	15 kg		
工作半径	2900 mm		
重复定位精度	±0.2 mm		
动作范围&速度	动作范围	速度	
	J1	±160°	120°/s
	J2	±135°	120°/s
	J3	-75°/+250°	120°/s
	J4	±540°	360°/s
	J5	±540°	420°/s
手腕容许力矩	J4	44.2 N.m	
	J5	28.8 N.m	
	J6	15.1 N.m	
末端容许惯量	J4	1.17 kg.m ²	
	J5	0.87 kg.m ²	
	J6	0.15 kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE

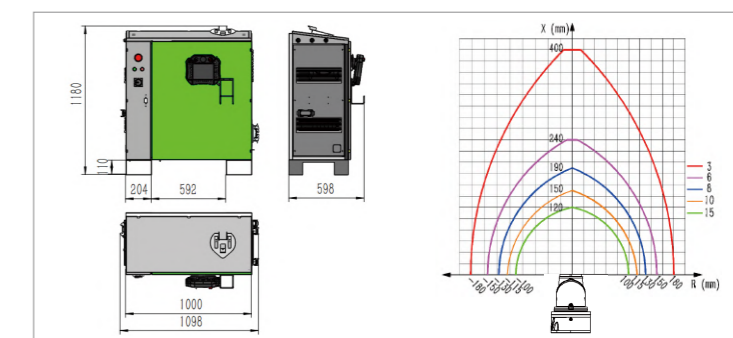


底座&法兰尺寸/BASE& END FLANGE MOUNTING SIZE



结构	6轴串联多关节	
安装方式	落地、斜置、壁挂、倒挂	
安全性能	EN ISO13849 PLd	
防护等级	本体	IP 65
	电柜	IP 54
防爆等级	中国	Ex ib mb px IIC T4 Gb
	ATEX气体	II 2G Ex pxb IIC T4 Gb
	ATEX粉尘	II 2D Ex pxb IIIC T135°C Db
使用条件	工作电压	三相AC380V(±10%)
	电源容量	5.0 kVA
	温度	0-45 °C
手臂负载	湿度	20-80RH (无结露)
	大臂	15 kg
	小臂	15 kg
重量	本体	640 kg
	电柜	160 kg

控制柜尺寸&手腕末端负载图/CONTROL CABINET SIZE&WRIST END LOAD MAP



选型配置表/SELECTION&CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置	
驱动单元	6轴	6+2~4轴	
电柜-本体 线缆	静态线缆	静态线缆	拖链线缆
	8 m	最长:30 m	
示教器线缆	10 m	最长:30 m	
数字量DI/DO	12/12	可增加数字量硬件模块	
安全DI/DO	8/4	可增加安全IO模块	
模拟量AI/AO	/	可增加模拟量硬件模块	
现场总线	TCP/IP	ProfiBus从站	ProfiNet从站
程序容量	1GB	/	
对外接口	USB/以太网	/	
软件包	喷涂工艺包	视觉	
显示形式	示教器	触摸屏	
颜色	RAL6018	客订	

GR6100-3800

工作半径3750 mm / 偏置手腕 / 负载10 kg

■ 功能特点

1. 超大喷涂范围，末端配置偏置型3R手腕，正面无奇异点；
2. 电控柜符合EN ISO13849 PLd安全等级，支持扩展联动附加轴；
3. 标配喷涂软件包，内置外围设备I/O点，易于集成，编程简单；
4. 通过中国及欧盟ATEX防爆认证，可用于1区气体及21区粉尘危险作业环境。

■ 适用场景

- 为大型类平板工件喷涂应用场景开发：如木门、窗框、管材等；
也可以用于多尺寸不规则件喷涂：如大型车辆等。

■ 适用行业

适用于家具、汽车等行业。



扫码查看说明书



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

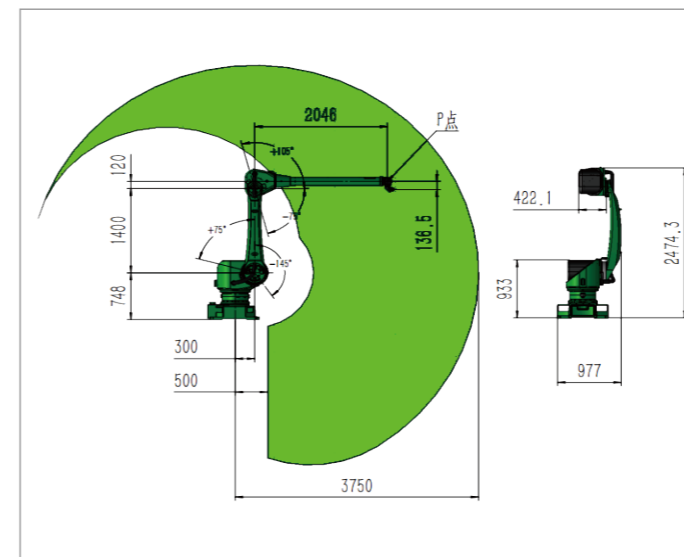
公司热线：400-052-8877
公司地址：安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号
WWW.EFORT.COM.CN



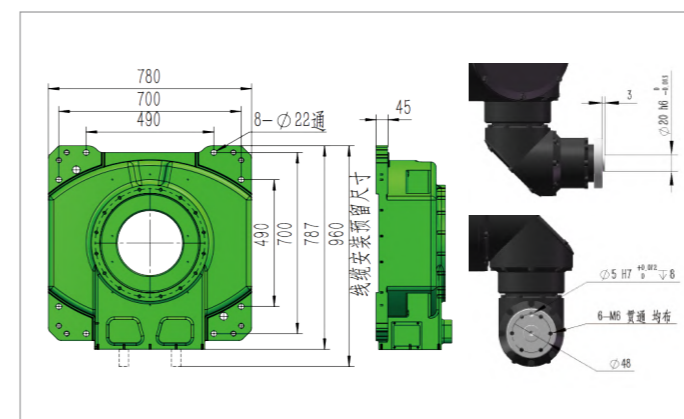
产品参数/SPECIFICATIONS

末端最大负载	10 kg		
工作半径	3750 mm		
重复定位精度	± 0.2 mm		
动作范围 & 速度	动作范围	速度	
	J1	± 155°	130°/s
	J2	+75°/-145°	150°/s
	J3	+105°/-75°	150°/s
	J4	± 360°	600°/s
	J5	± 360°	600°/s
手腕容许力矩	J4	33.2 N.m	
	J5	27.6 N.m	
	J6	15.1 N.m	
末端容许惯量	J4	1.17 kg.m ²	
	J5	0.62 kg.m ²	
	J6	0.15 kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE

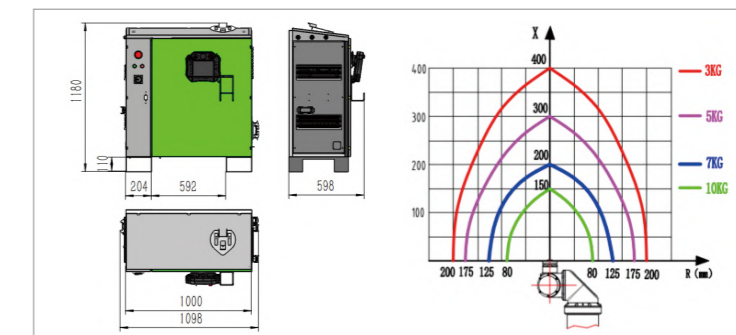


底座 & 法兰尺寸 / BASE & END FLANGE MOUNTING SIZE



结构	6轴串联多关节	
安装方式	地面、倒挂	
安全性能	EN ISO13849 PLd	
防护等级	本体	IP 65
	电柜	IP 54
防爆等级	中国	Ex d ib px IIB T4 Gb
	ATEX气体	II 2G Ex pxb IIB T4 Gb
	ATEX粉尘	II 2D Ex pxb IIIC T135°C Db
使用条件	工作电压	AC380V(± 10%)
	电源容量	5.0 kVA
	温度	0-45 °C
手臂负载	湿度	20-80RH (无结露)
	大臂	10 kg
	小臂	10 kg
重量	本体	920 kg
	电柜	160 kg

控制柜尺寸 & 手腕末端负载图 / CONTROL CABINET SIZE & WRIST END LOAD MAP



选型配置表 / SELECTION & CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置	
驱动单元	6轴	6+2~4轴	
电柜-本体 线缆	静态线缆	静态线缆	拖链线缆
	8 m	最长:30 m	
示教器线缆	10 m	最长:30 m	
数字量DI/DO	12/12	可增加数字量硬件模块	
安全DI/DO	8/4	可增加安全IO模块	
模拟量AI/AO	/	可增加模拟量硬件模块	
现场总线	TCP/IP	ProfiBus从站	ProfiNet从站
程序容量	1GB	/	
对外接口	USB/以太网	/	
软件包	喷涂工艺包	视觉	
显示形式	示教器	触摸屏	
颜色	RAL6018	客订	

GR6160-3200

工作半径3240 mm / 正交手腕 / 负载16 kg

■ 功能特点

针对国内中端客户推出的一款经济型喷涂机器人，非防爆结构设计；

正交式球形手腕结构，负载大，刚性高，工作范围大；

标配喷涂软件包，内置外围设备I/O点，易于集成，编程简单；

特别适合家具，大型箱体，板类、框架类零件的喷涂；

非防爆功能机器人。

■ 适用场景

为类平板工件喷涂应用场景开发：如木门、窗框、管材等；

也可以用于多尺寸规则件喷涂，如集装箱等。

■ 适用行业

适用于家具、物流等行业。



扫码查看说明书



埃夫特智能装备股份有限公司
EFORT INTELLIGENT EQUIPMENT CO.,LTD.

公司热线：400-052-8877

公司地址：安徽省芜湖市鸠江经济开发区万春东路96号

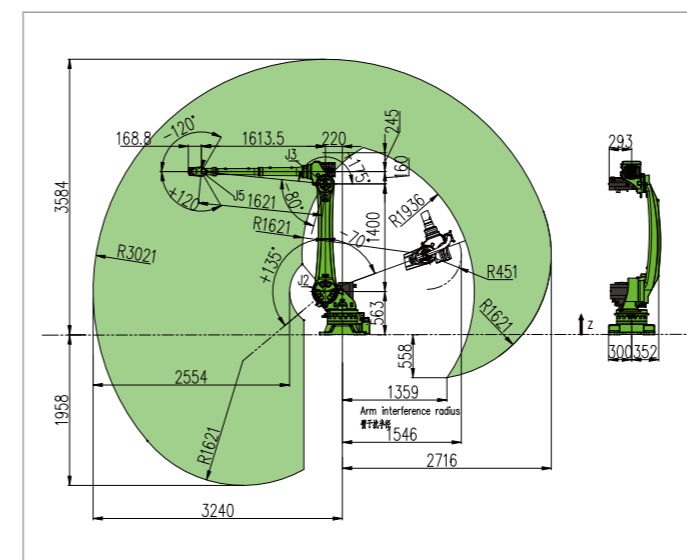
WWW.EFORT.COM.CN



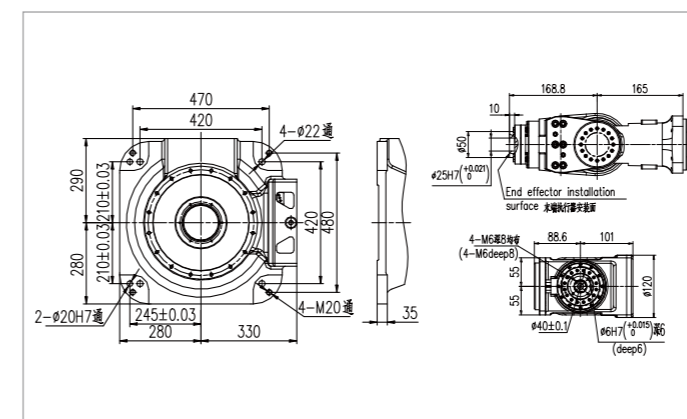
产品参数/SPECIFICATIONS

末端最大负载	16 kg		
工作半径	3240 mm		
重复定位精度	±0.15 mm		
动作范围&速度	动作范围	速度	
	J1	±180°	140°/s
	J2	+70°/-135°	140°/s
	J3	+175°/-80°	165°/s
	J4	±360°	500°/s
	J5	±120°	350°/s
手腕容许力矩	J4	41 N.m	
	J5	41 N.m	
	J6	23 N.m	
末端容许惯量	J4	1.6 kg.m ²	
	J5	1.6 kg.m ²	
	J6	0.3 kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE

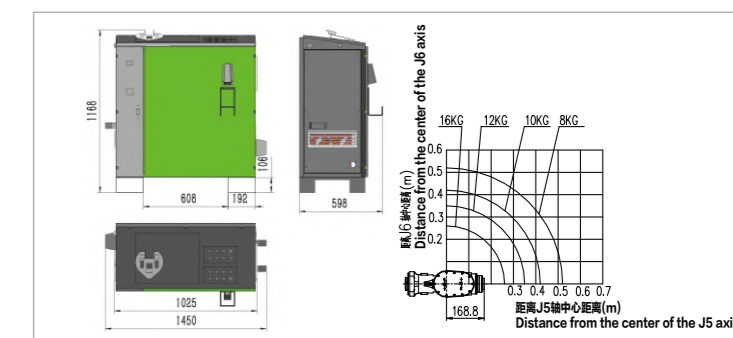


底座&法兰尺寸/BASE& END FLANGE MOUNTING SIZE



结构	6轴串联多关节	
安装方式	落地	
安全性能	EN ISO13849 PLd	
防护等级	本体	IP 65
	电柜	IP 54
防爆等级	中国	/
	ATEX气体	/
使用条件	ATEX粉尘	/
	工作电压	三相AC380V(±10%)
	电源容量	5.0 kVA
手臂负载	温度	0-45 °C
	湿度	20-80RH (无结露)
重量	大臂	5 kg
	小臂	5 kg
重量	本体	600 kg
	电柜	160 kg

控制柜尺寸&手腕末端负载图/CONTROL CABINET SIZE&WRIST END LOAD MAP



选型配置表/SELECTION&CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置	
驱动单元	6轴	6+2~4轴	
电柜-本体 线缆	静态线缆	静态线缆	拖链线缆
	8 m	最长:30 m	
示教器线缆	10 m	最长:30 m	
数字量DI/DO	12/12	可增加数字量硬件模块	
安全DI/DO	/	/	
模拟量AI/AO	/	可增加模拟量硬件模块	
现场总线	TCP/IP	ProfiBus从站	ProfiNet从站
程序容量	1GB	/	
对外接口	USB/以太网	/	
软件包	喷涂工艺包	视觉	
显示形式	示教器	触摸屏	
颜色	RAL6018	客订	