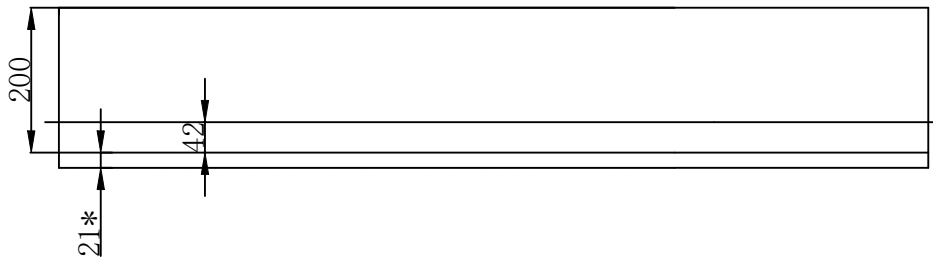
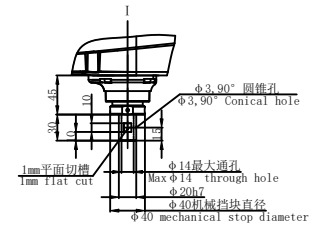
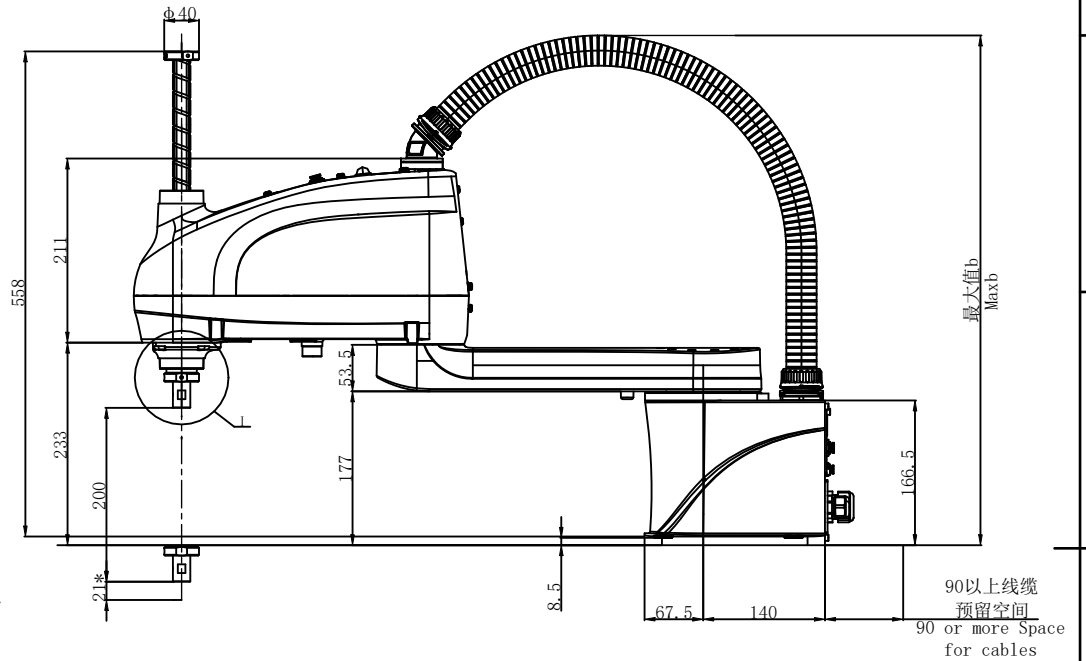
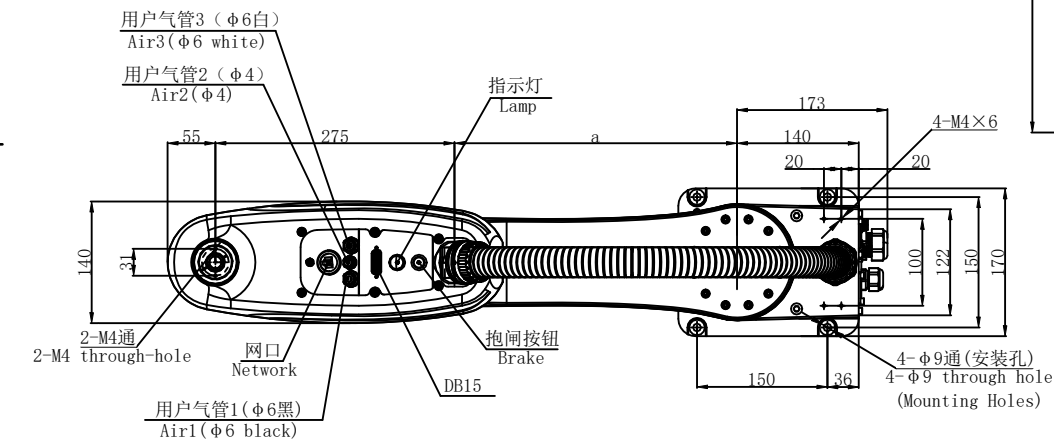
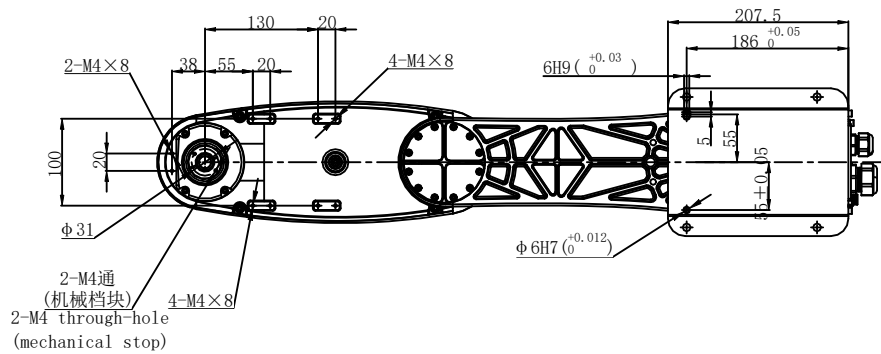


| ESR6 系列不同臂长机型运动范围参数 | | | |
|--|-------------|-------------|-------------|
| ESR6 series range of motion parameters for different arm lengths | | | |
| 机型名称 The name of the model | ESR6-500Z20 | ESR6-600Z20 | ESR6-700Z20 |
| a. 第1轴臂长+第2轴臂长 (mm) a. 1st axis arm length+2st axis arm length (mm) | 500 | 600 | 700 |
| b. 第1轴臂长 (mm) b. 1st axis arm length (mm) | 225 | 325 | 425 |
| c. 最大运动范围 (mm) c. Maximum range of motion (mm) | 555 | 655 | 755 |
| d. 第1关节运动范围 (°) d. Range of motion of the 1st joint (°) | 132 | | |
| e. 第2关节运动范围 (°) e. Range of motion of the 2st joint (°) | 150 | | |
| f. 运动范围 f. Range of motion | 138.1 | 162.6 | 232.0 |
| g. 机械停止位的范围 (mm) g. The range of mechanical stop bits (mm) | 132.3 | 155.4 | 225.4 |
| h. 第1关节机械停止位的角度 (°) h. The angle of the mechanical stop position of the 1st joint (°) | 1 | | |
| i. 第2关节机械停止位的角度 (°) i. The angle of the mechanical stop position of the 2st joint (°) | 1.5 | | |
| j. 后方运动范围 (mm) j. Rear range of motion (mm) | 425.6 | 492.5 | 559.4 |
| k. 后方机械停止位的范围 k. The range of the rear mechanical stop bits | 428.5 | 496.6 | 564.8 |
| m. 运动范围 m. Range of motion | 240 | 220 | 220 |
| n. 运动范围 n. Range of motion | 245 | | |



底座安装面
BASE DATUM PLANE

| | |
|--|-----------------|
| EFORT | |
| 埃夫特智能装备股份有限公司 EFORT Intelligent Equipment Co., Ltd. | |
| 比例 Scale | 1:1 页码 Page |
| 运动范围图 Robot workspace | |
| 修订记录 revision record | ESR6-600Z20 |



| ESR6系列不同臂长机型参数 ESR6 series with different arm lengths | | | |
|--|-------------|-------------|-------------|
| 机型名称 The name of the model | ESR6-500Z20 | ESR6-600Z20 | ESR6-700Z20 |
| a | 225 | 325 | 425 |
| b | 565 | 575 | 585 |

| | |
|--|-----|
| EFORT | |
| 埃夫特智能装备股份有限公司 EFORT Intelligent Equipment Co., Ltd. | |
| 比例 Scale | 1:1 |
| 页码 Page | |
| 主要安装尺寸图 Main dimensions | |
| 修订记录 revision record | |
| ESR6-600Z20 | |