

ER155-3200

ER155-3200,
手腕可搬运质量155 kg, 可达半径3197 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

可应用于点焊、螺栓焊、搬运、电芯换盘及组盘、码垛组装、打磨、抛光等场景。

■ 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。



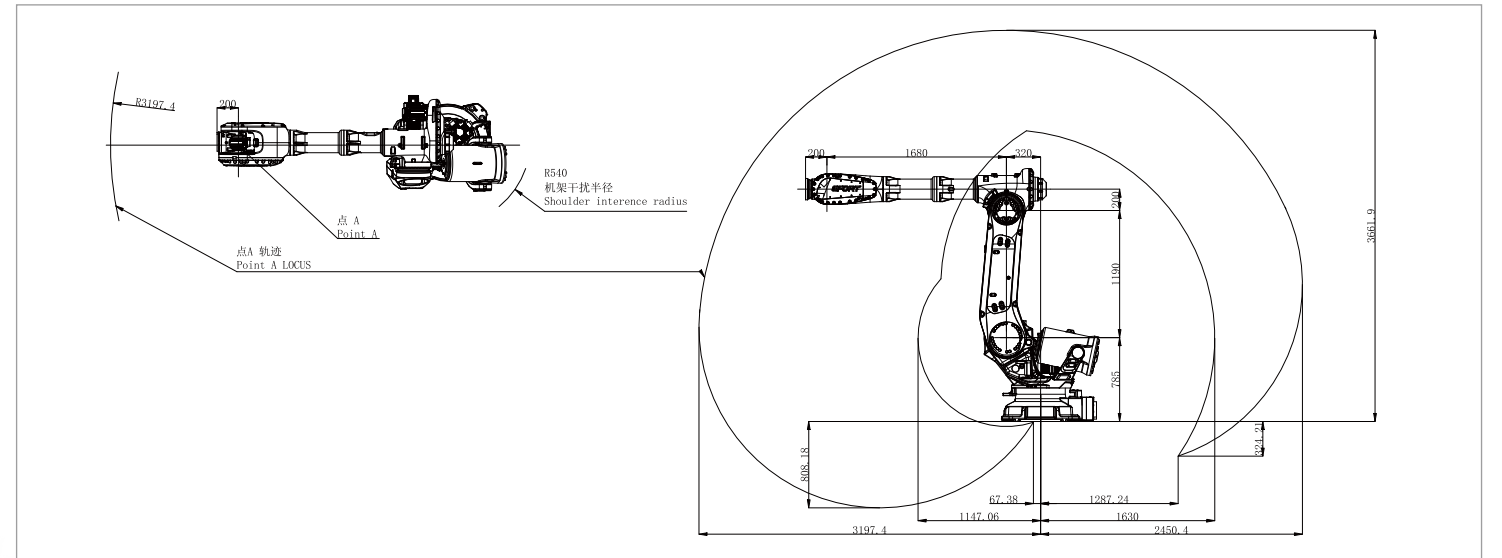
扫码查看说明书

产品参数 / SPECIFICATIONS

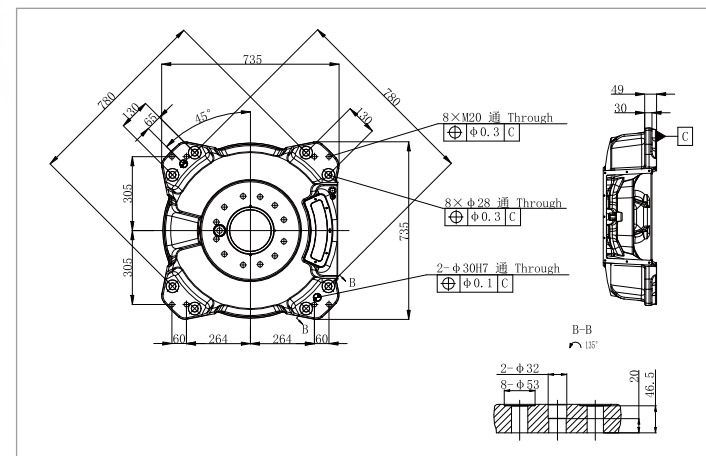
型号		ER155-3200
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		155 kg
重复定位精度		±0.05 mm
本体质量		1350 kg
可达半径		3197 mm
本体防护等级		IP65
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面
安装条件	环境温度	0~45℃
	环境湿度	RH≤80% (无结露)
	振动加速度	4.9 m/s ² (0.5 G以下)

手腕允许 负载转矩	J4	1400 N·m
	J5	1400 N·m
	J6	745 N·m
手腕允许 负载转动惯量	J4	180 kg·m ²
	J5	180 kg·m ²
	J6	85 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	+65°/-85°
	J3	+180°/-70°
	J4	±360°
	J5	±130°
	J6	±360°

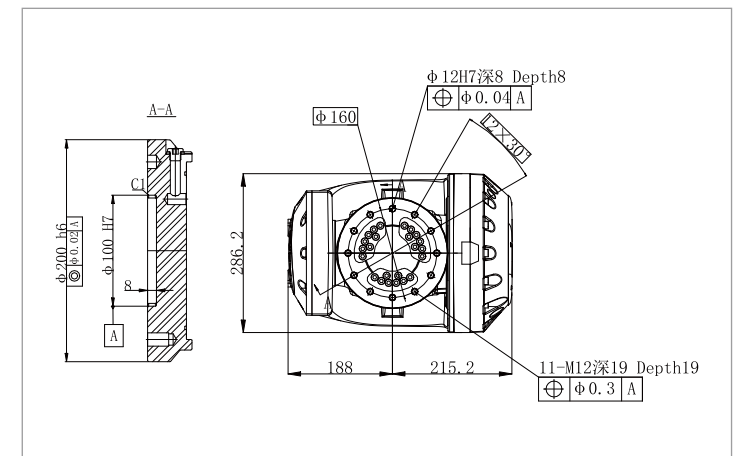
动作范围/OPERATING SPACE



底座安装尺寸/BASE MOUNTING SIZE



末端法兰安装尺寸/END FLANGE MOUNTING SIZE



*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。

关信息发布时间 2025/04

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