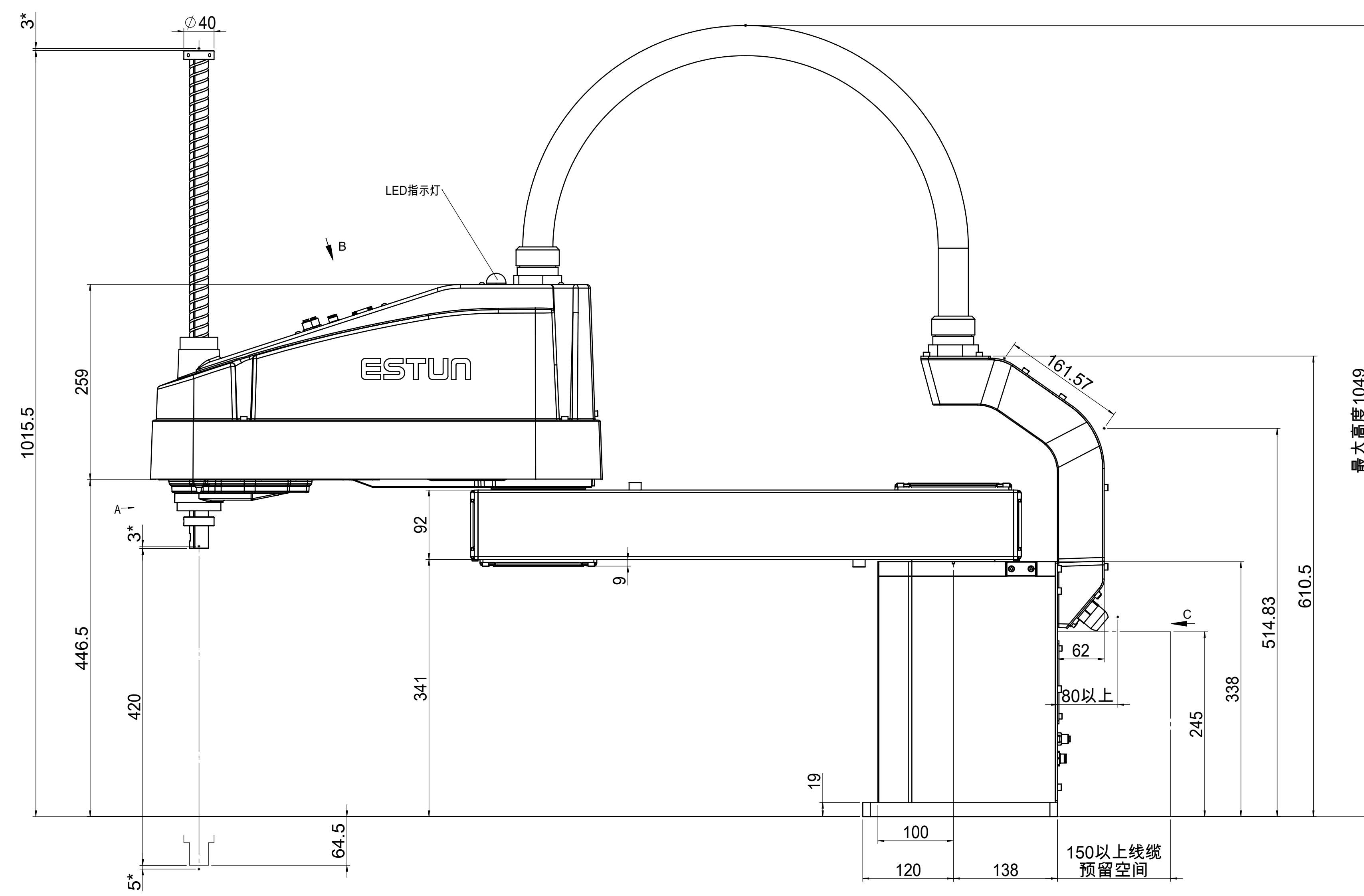
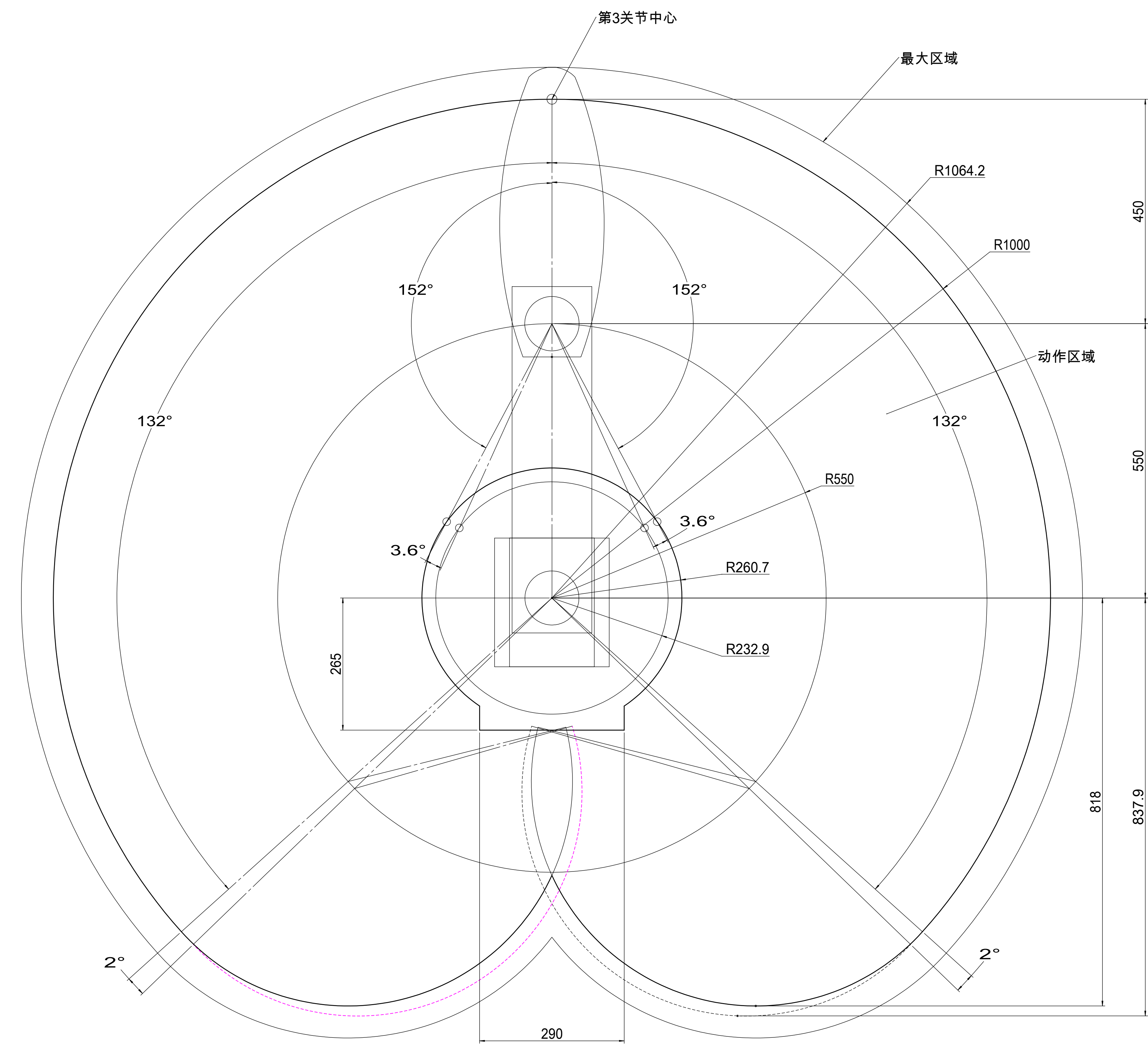
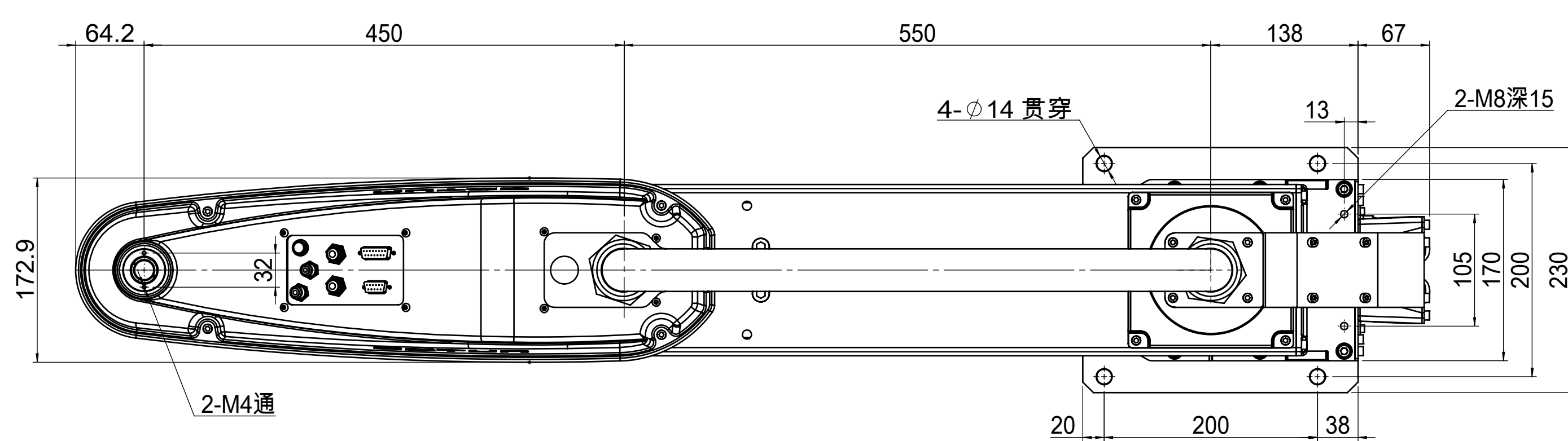


| | | | |
|----------|---------------------|-----------------------|-----------|
| 型号 | ER20-1000-SR | | |
| 种类 | 水平多关节 | | |
| 轴数 | 4 | | |
| 臂展 | 1000mm(550mm+450mm) | | |
| 动作范围 | J1 | $\pm 132^\circ$ | |
| | J2 | $\pm 152^\circ$ | |
| | J3 | 0-420mm | |
| | J4 | $\pm 360^\circ$ | |
| 最高速度 | J1 | 375°/s | 合成速度 |
| | J2 | 588°/s | 10122mm/s |
| | J3 | 2020mm/s | |
| | J4 | 1350°/s | |
| 标准循环时间 | 0.5s | | |
| 负载 | 额定值 | 10kg | |
| | 最大值 | 20kg | |
| R轴容许惯性力矩 | 额定值 | 0.05kg.m ² | |
| | 最大值 | 0.4kg.m ² | |
| 重复定位精度 | X+Y | ± 0.025 mm | |
| | Z | ± 0.015 mm | |
| | R | $\pm 0.01^\circ$ | |
| 位置检测方式 | 绝对值式 | | |
| 与控制柜间电缆 | 3m | | |
| 电源容量 | 2.6KVA | | |



*机械停止位的冲程余量



| | | | | | | | | |
|----|----|----|----|----|----|-----|-----|-----|
| 设计 | 校对 | 工艺 | 审核 | 批准 | 日期 | 借据 | 数量 | 出别 |
| | | | | | | 共1页 | 第1页 | 1:4 |

南京埃斯顿
机器人工程有限公司