



型号	ER6-500-SR	
种类	水平多关节	
轴数	4	
臂展	500mm(225mm+275mm)	
动作范围	J1	±132°
	J2	±150°
	J3	0~200mm
	J4	±360°
最高速度	J1	375°/s
	J2	588°/s
	J3	1111mm/s
	J4	1920°/s
标准循环时间	0.5s	
负载	额定值	2kg
	最大值	6kg
R轴容许惯性力矩	额定值	0.01kg.m2
	最大值	0.12kg.m2
重复定位精度	X+Y	±0.025mm
	Z	±0.015mm
	R	±0.01°
位置检测方式	绝对值式	
与控制柜间电缆	3m	
电源容量	2.6KVA	

标记	处数	更改文件号	签字	日期	南京埃斯顿 机器人工程有限公司		
设计							
校对							
工艺							
标准化							
审核					图幅	重量	比例
批准					A1		1:4
					共 1 页	第 1 页	“图样名称”
					“图样代号”		

借用件登记
描图
校描
旧底图总号
签字
日期