ER155-3200F

EFORT

ER155-3200F,
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，高刚性齿轮连接，结合先进算法，确保精度更高、刚性更强、高速运行更稳定；

特殊涂装材料与工艺及密封防护设计使机器人具备优秀的耐高温、耐腐蚀特性。确保机器人长期在60°C高温及弱酸碱腐蚀环境下稳定工作；

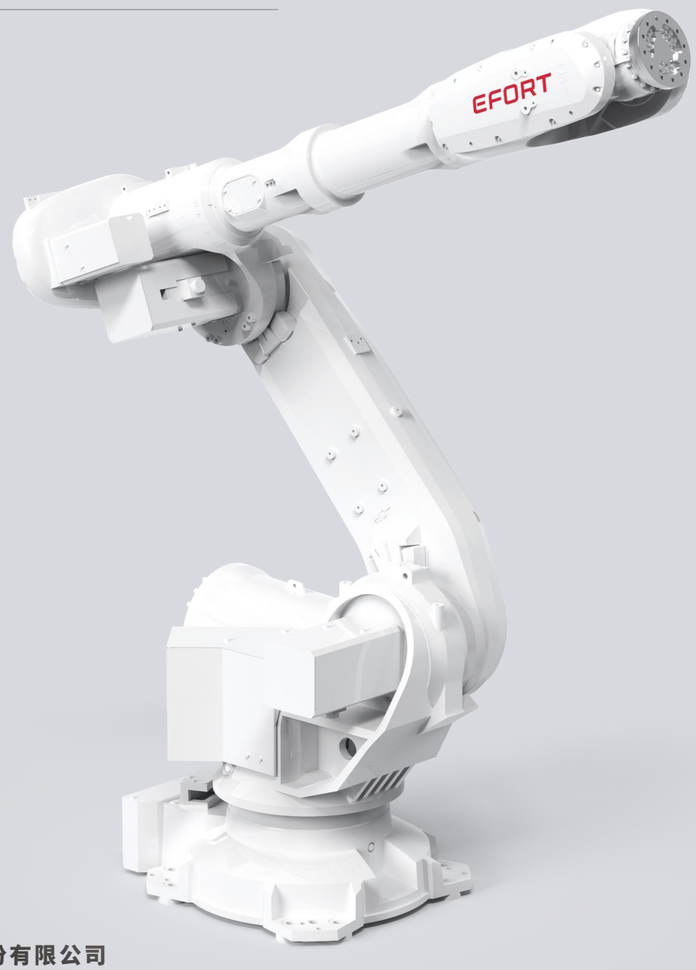
定制罩壳设计、动力及通信线缆接头均采用专业防护处理，满足IP67防护等级，从容应对防水、防尘、防油污要求。

■ **适用场景**

可应用于铸造、锻造等金属热加工及其他高温、高湿、腐蚀等场景。

■ **适用行业**

适用于汽车、家电、金属、建材等行业。



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

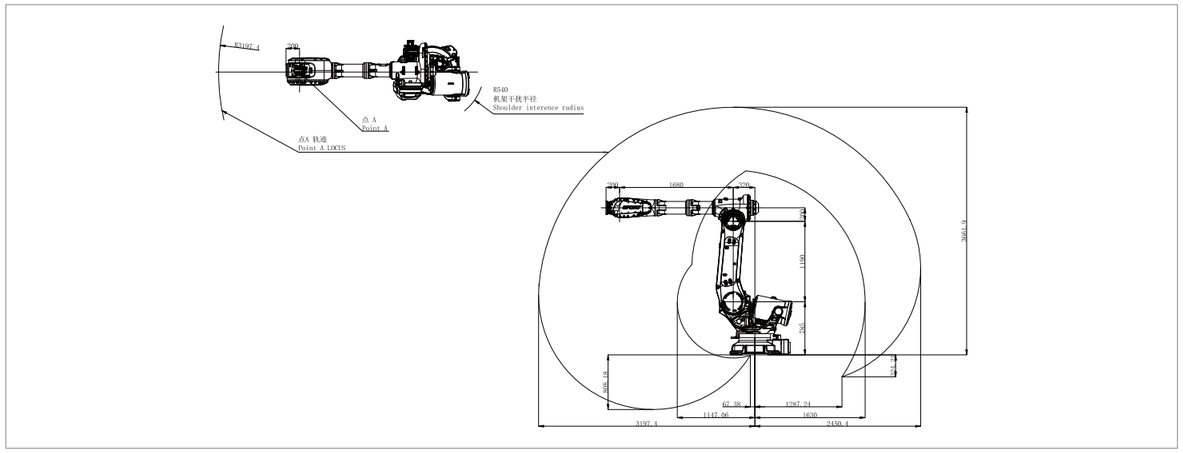
扫码查看说明书

产品参数 /SPECIFICATIONS

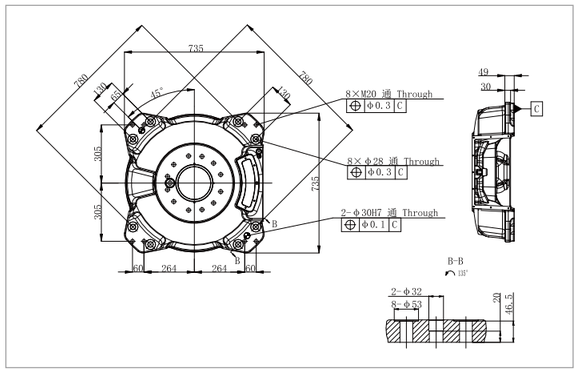
型号		ER155-3200F
机构		多关节型机器人
控制轴数		6轴
手腕可搬运质量		155 kg
重复定位精度		±0.05 mm
本体质量		1375 kg
可达半径		3197 mm
本体防护等级		IP67
控制柜防护等级		IP54
驱动方式		AC伺服驱动
安装方式		地面
安装条件	环境温度	0~60 ℃
	环境湿度	RH≤80%（无结露）
	振动加速度	4.9 m/s^2（0.5 G以下）

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°

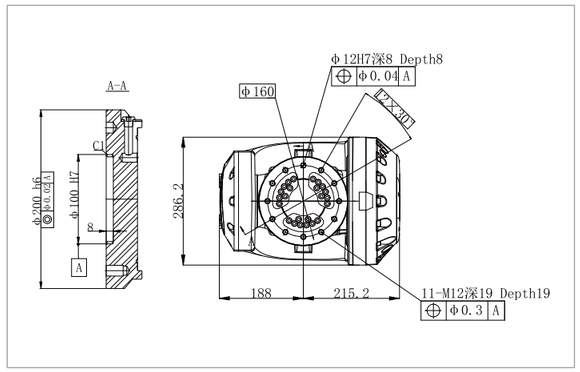
动作范围 /OPERATING SPACE



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。

相关信息发布时间 2026/02