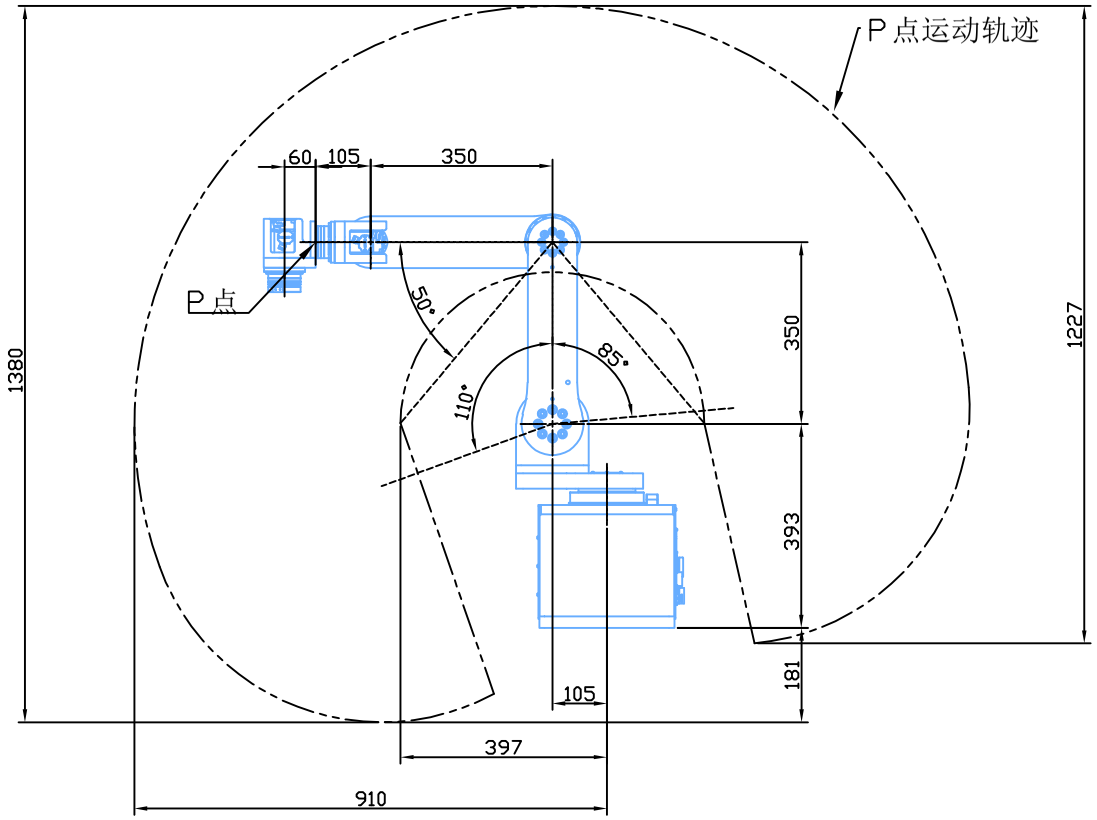
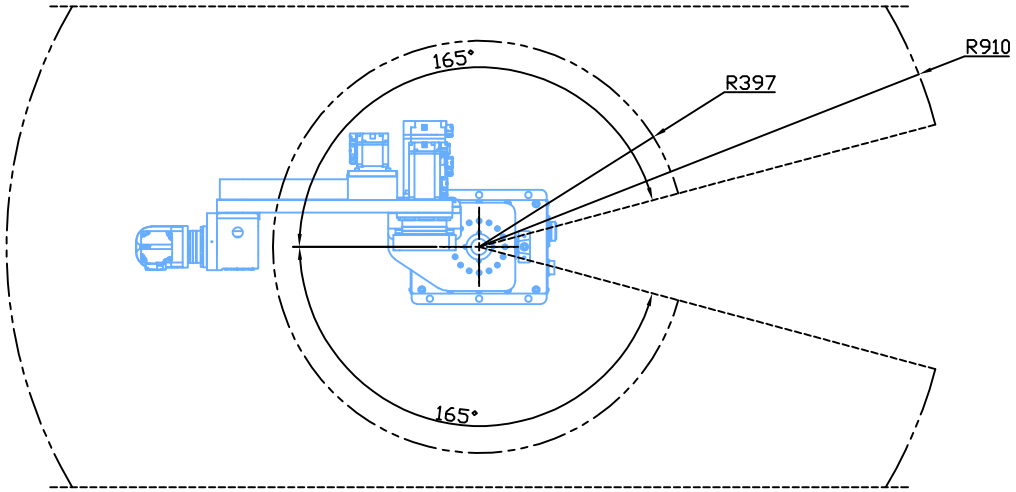
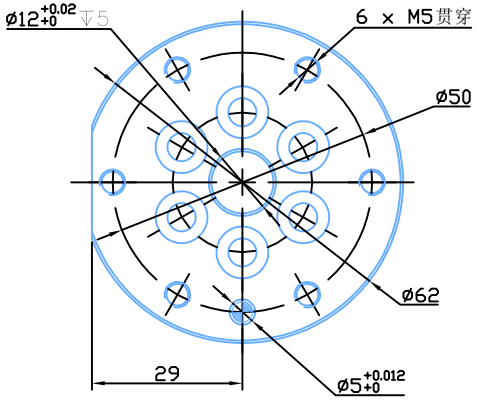
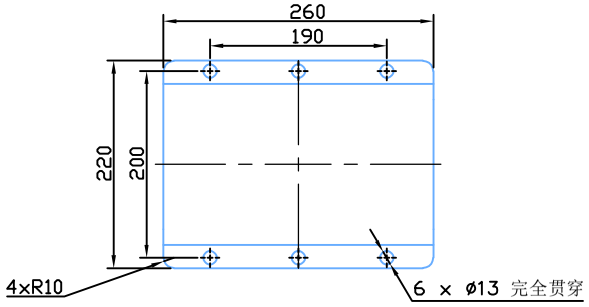




项目 \ 型号		ECR10-850
结构形式		关节式机器人
自由度		6
有效负载		10KG
最大活动半径		910mm
重复定位精度		±0.06mm
运动角度	S轴	±165°
	L轴	-110°，+85°
	U轴	±140°
	R轴	±180°
	B轴	±165°
	T轴	±360°
本体重量		34KG
环境条件	温度	0~45° C
	湿度	20～80%RH（不结露）
	振动	4.9m/s²以下
	其他	*不可有引火性及腐蚀性气液体 *不可涉及水、油、粉 *不可靠近电磁气源头
电源容量		2.5KVA

末端输出法兰孔位

10：1



底座安装孔位