规格表							
型号		TM5-700	TM5-900	TM5M-700	TM5M-900	TM5X-700	TM5X-900
手臂重量		22.1kg	22.6kg	22.1kg	22.6kg	21.8kg	22.3kg
最大容许负载		6kg	4kg	6kg	4kg	6kg	4kg
可达范围		746mm	946mm	746mm	946mm	746mm	946mm
关节活动范围	J1,J6	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 360°	+/- 360°
	J2,J4,J5	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 360°	+/- 360°
	J3	+/- 155°					
关节最大速度	J1,J2	180°/s					
	J3	225°/s					
	J4	225°/s					
	J5	225°/s					
	J6	225°/s					
最大末端工具速度		4 m/s					
重复精度		+/- 0.03mm					
自由度		6 轴					
I/O	电控箱	数字输入：16 / 数字输出：16					
		模拟输入：2 / 模拟输出：1					
	末端模块	数字输入：4 / 数字输出：4					
		模拟输入：1 / 模拟输出：0					
I/O 电源		电控箱 24V 2.0A；末端模块 24V 1.5A					
IP 等级		IP54 (机器人); IP32 (电控箱)					
典型运行消耗功率		220瓦					
工作温度		0-50°C					
无尘室等级		ISO Class 3					
电源规格		100-240 VAC, 50-60 Hz		22-60 VDC		100-240 VAC, 50-60 Hz	
电控箱输入接口		3×COM、1×HDMI、3×LAN、4×USB2.0、2×USB3.0					
通讯		RS-232、 以太网络、Modbus TCP/RTU(master & slave)					
		PROFINET(选配)、EtherNet/IP(选配)					
编程环境		TMflow (流程图示/ 脚本编程)					
产品认证		CE、SEMI S2(选配)					
人工智能与视觉							N/A
AI功能		影像分类、物体检测、影像分割、异常侦测、AI OCR					
应用		定位、一维/二维条形码读取、光学字符识别、缺陷检测、测量、装配检查					
视觉定位精度		2D 定位：0.1 毫米* (1)					
手眼相机 (内建)		五百万像素自动对焦彩色相机，工作距离100 mm ~ ∞					
外部视觉 (选配)		最多两台GigE 2D外部相机或一台GigE 2D外部相机+一台3D外部相机* (2)					

* (1)此表中的数据由TM实验室测量，工作距离为100mm。 需要注意的是，在实际应用中，由于现场环境光源、物体特性、视觉编程方式等因素会影响精度的变化，相关数值可能会有所不同。

* (2)有关TM Robot相容相机型号，请参阅TM Plug＆Play官网。

规格表													
型号		TM12	TM14	TM16	TM20	TM12M	TM14M	TM16M	TM20M	TM12X	TM14X	TM16X	TM20X
手臂重量		32.8kg	32.5kg	32kg	32.8kg	32.8kg	32.5kg	32kg	32.8kg	32.5kg	32.2kg	31.7kg	32.5kg
最大容许负载		12kg	14kg	16kg	20kg	12kg	14kg	16kg	20kg	12kg	14kg	16kg	20kg
可达范围		1300mm	1100mm	917mm	1300mm	1300mm	1100mm	917mm	1300mm	1300mm	1100mm	917mm	1300mm
关节活动范围	J1,J6	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 360°	+/- 360°	+/- 360°	+/- 360°
	J2,J4,J5	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 360°	+/- 360°	+/- 360°	+/- 360°
	J3	+/- 166°	+/- 163°	+/- 155°	+/- 166°	+/- 166°	+/- 163°	+/- 155°	+/- 166°	+/- 166°	+/- 163°	+/- 155°	+/- 166°
关节最大速度	J1,J2	120°/s	120°/s	120°/s	90°/s	120°/s	120°/s	120°/s	90°/s	120°/s	120°/s	120°/s	90°/s
	J3	180°/s	180°/s	180°/s	120°/s	180°/s	180°/s	180°/s	120°/s	180°/s	180°/s	180°/s	120°/s
	J4	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s
	J5	180°/s	150°/s	180°/s	180°/s	180°/s	150°/s	180°/s	180°/s	180°/s	150°/s	180°/s	180°/s
	J6	180°/s	180°/s	180°/s	225°/s	180°/s	180°/s	180°/s	225°/s	180°/s	180°/s	180°/s	225°/s
最大末端工具速度		4 m/s											
重复精度		+/- 0.03 mm	+/- 0.03 mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.03 mm	+/- 0.03 mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.03 mm	+/- 0.03 mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.05 mm
自由度		6 轴											
I/O	电控箱	数字输入：16 / 数字输出：16											
		模拟输入：2 / 模拟输出：1											
	末端模块	数字输入：4 / 数字输出：4											
		模拟输入：1 / 模拟输出：0											
I/O 电源		电控箱 24V 2.0A；末端模块 24V 1.5A											
IP 等级		IP54 (机器人); IP32 (电控箱)											
典型运行消耗功率		300瓦											
工作温度		0-50°C											
无尘室等级		ISO Class 3											
电源规格		100-240 VAC, 50-60 Hz				22-60 VDC			24-60 VDC	100-240 VAC, 50-60 Hz			
电控箱输入接口		3×COM、1×HDMI、3×LAN、4×USB2.0、2×USB3.0											
通讯		RS-232、 以太网络、Modbus TCP/RTU(master & slave)											
		PROFINET(选配)、EtherNet/IP(选配)											
编程环境		TMflow (流程图示/ 脚本编程)											
产品认证		CE、SEMI S2(选配)											
人工智能与视觉													N/A
AI功能		影像分类、物体检测、影像分割、异常侦测、AI OCR											
应用		定位、一维/二维条形码读取、光学字符识别、缺陷检测、测量、装配检查											
视觉定位精度		2D 定位：0.1 毫米* (1)											
手眼相机 (内建)		五百万像素自动对焦彩色相机，工作距离100 mm ~ ∞											
外部视觉 (选配)		最多两台GigE 2D外部相机或一台GigE 2D外部相机+一台3D外部相机* (2)											

* (1)此表中的数据由TM实验室测量，工作距离为100mm。 需要注意的是，在实际应用中，由于现场环境光源、物体特性、视觉编程方式等因素会影响精度的变化，相关数值可能会有所不同。

* (2)有关TM Robot相容相机型号，请参阅TM Plug＆Play官网。

规格表							
型号		TM5S	TM7S	TM5S-M	TM7S-M	TM5S-X	TM7S-X
手臂重量		23.9 kg	22.9 kg	23.9 kg	22.9 kg	23.6 kg	22.6 kg
最大容许负载		5kg	7kg	5kg	7kg	5kg	7kg
可达范围		946㎜	758㎜	946㎜	758㎜	946㎜	758㎜
关节活动范围	J1, J2, J4, J5, J6	+/- 360°					
	J3	+/- 158°	+/- 152°	+/- 158°	+/- 152°	+/- 158°	+/- 152°
关节最大速度	J1, J2, J3	210°/s					
	J4, J5	225°/s					
	J6	450°/s					
最大末端工具速度		4.5㎧					
重复精度		+/- 0.03 ㎜					
自由度		6轴					
I/O	电控箱	数字输入：16 / 数字输出：16					
		模拟输入：2 / 模拟输出：2					
	末端模块	数字输入：3 / 数字输出：3					
		DO_0 (DO-0/AI) / DO_1 (DO-1/RS485-) / DO_2 (DO-2/RS485+)					
I/O 电源		24V 2.0A(电控箱)；24V 1.5A(末端模块)					
IP 等级		IP54 (机器人); IP54 (电控箱)		IP54 (机器人)		IP54 (机器人); IP54 (电控箱)	
典型运行消耗功率		240瓦					
工作温度		0~50°C					
无尘室等级		ISO Class 3					
电源规格		100~240 VAC, 50~60 Hz		24~60 VDC		100~240 VAC, 50~60 Hz	
电控箱输入接口		2×COM、1×HDMI、3×LAN、2×USB2.0、4×USB3.0					
通讯		RS-232/RS-422/RS-485、 以太网络、Modbus TCP/RTU(master & slave)					
		PROFINET(选配)、EtherNet/IP(选配)					
编程环境		TMflow (流程图示/ 脚本编程)					
产品认证		CE、SEMI S2(选配)					
人工智能与视觉							N/A
AI功能		影像分类、物体检测、影像分割、异常侦测、AI OCR					
应用		定位、一维/二维条形码读取、光学字符识别、缺陷检测、测量、装配检查					
定位精度		2D 定位：0.1 毫米* (1)					
手眼相机 (内建)		五百万像素自动对焦彩色相机，工作距离100 mm ~ ∞					
外部视觉 (选配)		最多两台GigE 2D外部相机或一台GigE 2D外部相机+一台3D外部相机* (2)					

* (1)此表中的数据由TM实验室测量，工作距离为100mm。 需要注意的是，在实际应用中，由于现场环境光源、物体特性、视觉编程方式等因素会影响精度的变化，相关数值可能会有所不同。

* (2)有关TM Robot相容相机型号，请参阅TM Plug＆Play官网。

规格表										
型号		TM12S	TM14S	TM25S	TM12S-M	TM14S-M	TM25S-M	TM12S-X	TM14S-X	TM25S-X
手臂重量		33.3 kg	33 kg	80.6Kg	33.3 kg	33 kg	80.6 Kg	33 kg	32.7 kg	80.3 Kg
最大容许负载		12kg	14kg	25kg	12kg	14kg	25kg	12kg	14kg	25kg
可达范围		1300㎜	1100㎜	1902mm	1300㎜	1100㎜	1902mm	1300㎜	1100㎜	1902mm
关节活动范围	J1, J2, J4, J5, J6	+/- 360°								
	J3	+/- 162°	+/- 159°	+/- 166°	+/- 162°	+/- 159°	+/- 166°	+/- 162°	+/- 159°	+/- 166°
关节最大速度	J1, J2	130°/s		100°/s	130°/s		100°/s	130°/s		100°/s
	J3	210°/s		130°/s	210°/s		130°/s	210°/s		130°/s
	J4	225°/s		195°/s	225°/s		195°/s	225°/s		195°/s
	J5	225°/s		210°/s	225°/s		210°/s	225°/s		210°/s
	J6	450°/s		225°/s	450°/s		225°/s	450°/s		225°/s
最大末端工具速度		4.5m/s		5.2m/s	4.5m/s		5.2m/s	4.5m/s		5.2m/s
重复精度		+/- 0.03 ㎜		+/- 0.05 ㎜	+/- 0.03 ㎜		+/- 0.05 ㎜	+/- 0.03 ㎜		+/- 0.05 ㎜
自由度		6轴								
I/O	电控箱	数字输入：16 / 数字输出：16								
		模拟输入：2 / 模拟输出：2								
	末端模块	数字输入：3 / 数字输出：3								
		DO_0 (DO-0/AI) / DO_1 (DO-1/RS485-) / DO_2 (DO-2/RS485+)								
I/O 电源		24V 2.0A(电控箱); 24V 1.5A(末端模块)								
IP 等级		IP54 (机器人); IP54 (电控箱)			IP54 (机器人)			IP54 (机器人); IP54 (电控箱)		
典型运行消耗功率		400 瓦		600 瓦	400 瓦		600 瓦	400 瓦		600 瓦
工作温度		0~50°C								
无尘室等级		ISO Class 3								
电源规格		100~240 VAC, 50~60 Hz		200~240 VAC, 50~60 Hz	24~60 VDC		48~60 VDC	100~240 VAC, 50~60 Hz		200~240 VAC, 50~60 Hz
电控箱输入接口		2×COM、1×HDMI、3×LAN、2×USB2.0、4×USB3.0								
通讯		RS-232/RS-422/RS-485、Ethernet、Modbus TCP/RTU(master & slave)								
		PROFINET(选配)、EtherNet/IP(选配)								
编程环境		TMflow (流程图示/ 脚本编程)								
产品认证		CE, SEMI S2 (选配)								

人工智能与视觉	
AI功能	影像分类、物体检测、影像分割、异常侦测、AI OCR
应用	定位、一维/二维条形码读取、光学字符识别、缺陷检测、测量、装配检查
定位精度	2D 定位：0.1 毫米* (1)
手眼相机 (内建)	五百万像素自动对焦彩色相机，工作距离100 mm ~ ∞
外部视觉 (选配)	最多两台GigE 2D外部相机或一台GigE 2D外部相机+一台3D外部相机* (2)

N/A

* (1)此表中的数据由TM实验室测量，工作距离为100mm。 需要注意的是，在实际应用中，由于现场环境光源、物体特性、视觉编程方式等因素会影响精度的变化，相关数值可能会有所不同。

* (2)有关TM Robot相容相机型号，请参阅TM Plug＆Play官网。