

테크맨 로봇 AI Cobot S 시리즈 규격표



규격표						
모델	TM5S	TM7S	TM5S-M	TM7S-M	TM5S-X	TM7S-X
중량	23.9 kg	22.9 kg	23.9 kg	22.9 kg	23.6 kg	22.6 kg
가반하중	5kg	7kg	5kg	7kg	5kg	7kg
작업범위	946mm	758mm	946mm	758mm	946mm	758mm
관절 범위	J1, J2, J4, J5, J6	+/- 360°				
	J3	+/- 158°	+/- 152°	+/- 158°	+/- 152°	+/- 158°
관절 속도	J1, J2, J3	210°/s				
	J4, J5	225°/s				
	J6	450°/s				
	최대 속도	4.5m/s				
반복 정밀도	+/- 0.03 mm					
자유도	회전 조인트 6개					
I/O 포트	컨트롤 박스	디지털 입력: 16 / 디지털 출력: 16 아날로그 입력: 2 / 아날로그 출력: 2				
	둘 연결	디지털 입력: 3 / 디지털 출력: 3 DO_0 (DO-0/AI) / DO_1 (DO-1/RS485-) / DO_2 (DO-2/RS485+)				
I/O 전원공급	컨트롤 박스는 24V 2.0A, 둘은 24V 1.5A					
IP 등급	IP54 (로봇 암); IP54 (컨트롤 박스)		IP54 (로봇 암)		IP54 (로봇 암); IP54 (컨트롤 박스)	
일반적인 운영 소비 전력	240 와트					
온도	0~50°C					
청결도	ISO Class 3					
전원 공급	100~240 VAC, 50~60 Hz		24~60 VDC		100~240 VAC, 50~60 Hz	
I/O 인터페이스	COM 2 개, HDMI 1 개, LAN 3 개, USB2.0 2 개, USB3.0 4 개					
통신	RS-232/RS-422/RS-485, Ethernet, Modbus TCP/RTU (마스터 및 슬레이브) PROFINET (옵션), EtherNet/IP (옵션)					
프로그래밍 환경	TMflow (흐름도/스크립트 프로그래밍)					
인증	CE, SEMI S2 (선택 사항)					
AI & 로봇비전						
AI 기능	분류, 감지, 세분화, 이상 감지, AI OCR					
응용	포지셔닝, 1D/2D 바코드 리딩, OCR, 결점 감지, 측정, 조립 확인					
포지셔닝 정확도	2D 포지셔닝: 0.1 mm* ⁽¹⁾					
Eye in Hand (내장형비전)	5M 해상도의 자동 초점 컬러 카메라, 작업 거리 100 mm ~ ∞					
Eye to Hand (옵션 비전)	최대 2배 GigE 2D 카메라 또는 1배 GigE 2D 카메라 + 1배 3D 카메라지원* ⁽²⁾					
* ⁽¹⁾ 이 표의 데이터는 기술책임자 실험실에서 측정되었으며, 작업거리는 100 mm입니다. 실제 적용에서 현장 주변 광원, 물체 특성 및 정확도 변화에 영향을 미치는 비전 프로그래밍 방법과 같은 요인으로 인해 관련 값이 다를 수 있다는 점에 유의해야 합니다.						
* ⁽²⁾ TM Robot 호환 카메라 모델은 TM Plug & Play 공식 홈페이지를 참조하십시오.						

N/A

규격표									
모델	TM12S	TM14S	TM25S	TM12S-M	TM14S-M	TM25S-M	TM12S-X	TM14S-X	TM25S-X
중량	33.3 kg	33 kg	80.6Kg	33.3 kg	33 kg	80.6 Kg	33 kg	32.7 kg	80.3 Kg
가반하중	12kg	14kg	25kg	12kg	14kg	25kg	12kg	14kg	25kg
작업범위	1300mm	1100mm	1902mm	1300mm	1100mm	1902mm	1300mm	1100mm	1902mm
관절 범위	J1, J2, J4, J5, J6	+/- 360°							
	J3	+/- 162°	+/- 159°	+/- 166°	+/- 162°	+/- 159°	+/- 166°	+/- 162°	+/- 159°
관절 속도	J1, J2	130°/s	100°/s	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	210°/s	130°/s
	J4	225°/s	195°/s	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	225°/s	210°/s
	J6	450°/s	225°/s	450°/s	225°/s	450°/s	225°/s	450°/s	225°/s
	최대 속도	4.5m/s	5.2m/s	4.5m/s	5.2m/s	4.5m/s	5.2m/s	4.5m/s	5.2m/s
반복 정밀도	+/- 0.03 mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.03 mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.03 mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.03 mm	+/- 0.05 mm	
자유도	회전 조인트 6개								
I/O 포트	컨트롤 박스	디지털 입력: 16 / 디지털 출력: 16 아날로그 입력: 2 / 아날로그 출력: 2							
	둘 연결	디지털 입력: 3 / 디지털 출력: 3 DO_0 (DO-0/AI) / DO_1 (DO-1/RS485-) / DO_2 (DO-2/RS485+)							
I/O 전원공급	컨트롤 박스는 24V 2.0A, 둘은 24V 1.5A								
IP 등급	IP54 (로봇 암); IP54 (컨트롤 박스)			IP54 (로봇 암)			IP54 (로봇 암); IP54 (컨트롤 박스)		
일반적인 운영 소비 전력	400 와트	600 와트	400 와트	600 와트	400 와트	600 와트	400 와트	600 와트	
온도	0~50°C								
청결도	ISO Class 3								
전원 공급	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	24~60 VDC	48~60 VDC	
I/O 인터페이스	COM 2 개, HDMI 1 개, LAN 3 개, USB2.0 2 개, USB3.0 4 개								
통신	RS-232/RS-422/RS-485, Ethernet, Modbus TCP/RTU (마스터 및 슬레이브) PROFINET (옵션), EtherNet/IP (옵션)								
프로그래밍 환경	TMflow (흐름도/스크립트 프로그래밍)								
인증	CE, SEMI S2 (선택 사항)								
AI & 로봇비전									
AI 기능	분류, 감지, 세분화, 이상 감지, AI OCR								
응용	포지셔닝, 1D/2D 바코드 리딩, OCR, 결점 감지, 측정, 조립 확인								
포지셔닝 정확도	2D 포지셔닝: 0.1 mm* ⁽¹⁾								
Eye in Hand (내장형비전)	5M 해상도의 자동 초점 컬러 카메라, 작업 거리 100 mm ~ ∞								
Eye to Hand (옵션 비전)	최대 2배 GigE 2D 카메라 또는 1배 GigE 2D 카메라 + 1배 3D 카메라지원* ⁽²⁾								
* ⁽¹⁾ 이 표의 데이터는 기술책임자 실험실에서 측정되었으며, 작업거리는 100 mm입니다. 실제 적용에서 현장 주변 광원, 물체 특성 및 정확도 변화에 영향을 미치는 비전 프로그래밍 방법과 같은 요인으로 인해 관련 값이 다를 수 있다는 점에 유의해야 합니다.									
* ⁽²⁾ TM Robot 호환 카메라 모델은 TM Plug & Play 공식 홈페이지를 참조하십시오.									

N/A

테크맨 로봇 AI Cobot 규격표



규격표						
모델	TM5-700	TM5-900	TM5M-700	TM5M-900	TM5X-700	TM5X-900
중량	22.1kg	22.6kg	22.1kg	22.6kg	21.8kg	22.3kg
가반하중	6kg	4kg	6kg	4kg	6kg	4kg
작업범위	746mm	946mm	746mm	946mm	746mm	946mm
관절 범위	J1,J6	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 360°	+/- 360°
	J2,J4,J5	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 360°	+/- 360°
	J3	+/- 155°				
관절 속도	J1,J2	180°/s				
	J3	225°/s				
	J4	225°/s				
	J5	225°/s				
	J6	225°/s				
최대 속도	4 m/s					
반복 정밀도	+/- 0.05 mm					
자유도	회전 조인트 6개					
I/O 포트	컨트롤 박스	디지털 입력: 16 / 디지털 출력: 16				
		아날로그 입력: 2 / 아날로그 출력: 1				
I/O 포트	플러그 연결	디지털 입력: 4 / 디지털 출력: 4				
		아날로그 입력: 1 / 아날로그 출력: 0				
I/O 전원공급	컨트롤 박스는 24V 2.0A, 플러그는 24V 1.5A					
IP 등급	IP54 (로봇 암); IP32 (컨트롤 박스)					
일반적인 운영 소비 전력	220 와트					
온도	로봇은 0~50°C의 온도 범위에서 작동할 수 있습니다					
청결도	ISO Class 3					
전원 공급	100-240 VAC, 50-60 Hz	22-60 VDC			100-240 VAC, 50-60 Hz	
I/O 인터페이스	COM 3 개, HDMI 1 개, LAN 3 개, USB2.0 4 개, USB3.0 2 개					
통신	RS-232, Ethernet, Modbus TCP/RTU (마스터 및 슬레이브)					
프로그래밍 환경	PROFINET (옵션), EtherNet/IP (옵션)					
프로그래밍 환경	TMflow (흐름도/스크립트 프로그래밍)					
인증	CE, SEMI S2 (선택 사항)					
AI & 로봇비전						
AI 기능	분류, 감지, 세분화, 이상 감지, AI OCR					
응용	포지셔닝, 1D/2D 바코드 리딩, OCR, 결점 감지, 측정, 조립 확인					
포지셔닝 정확도	2D 포지셔닝: 0.1 mm* ⁽¹⁾					
Eye in Hand (내장형비전)	5M 해상도의 자동 초점 컬러 카메라, 작업 거리 100 mm ~ ∞					
Eye to Hand (옵션 비전)	최대 2배 GigE 2D 카메라 또는 1배 GigE 2D 카메라 + 1배 3D 카메라지원* ⁽²⁾					
* ⁽¹⁾ 이 표의 데이터는 기술책임자 실험실에서 측정되었으며, 작업거리는 100 mm입니다. 실제 적용에서 현장 주변 광원, 물체 특성 및 정확도 변화에 영향을 미치는 비전 프로그래밍 방법과 같은 요인으로 인해 관련 값이 다를 수 있다는 점에 유의해야 합니다.						
* ⁽²⁾ TM Robot 호환 카메라 모델은 TM Plug & Play 공식 홈페이지를 참조하십시오.						

규격표													
TM12	TM14	TM16	TM20	TM12M	TM14M	TM16M	TM20M	TM12X	TM14X	TM16X	TM20X		
32.8kg	32.5kg	32kg	32.8kg	32.8kg	32.5kg	32kg	32.8kg	32.5kg	32.2kg	31.7kg	32.5kg		
12kg	14kg	16kg	20kg	12kg	14kg	16kg	20kg	12kg	14kg	16kg	20kg		
1300mm	1100mm	917mm	1300mm	1300mm	1100mm	917mm	1300mm	1300mm	1100mm	917mm	1300mm		
+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 270°	+/- 360°	+/- 360°	+/- 360°	+/- 360°		
+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 180°	+/- 360°	+/- 360°	+/- 360°	+/- 360°		
+/- 166°	+/- 163°	+/- 155°	+/- 166°	+/- 166°	+/- 163°	+/- 155°	+/- 166°	+/- 166°	+/- 163°	+/- 155°	+/- 166°		
120°/s	120°/s	120°/s	90°/s	120°/s	120°/s	120°/s	90°/s	120°/s	120°/s	120°/s	90°/s		
180°/s	180°/s	180°/s	120°/s	180°/s	180°/s	180°/s	120°/s	180°/s	180°/s	180°/s	120°/s		
180°/s	150°/s	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s	180°/s	150°/s		
180°/s	150°/s	180°/s	180°/s	180°/s	150°/s	180°/s	180°/s	180°/s	150°/s	180°/s	180°/s		
180°/s	180°/s	180°/s	225°/s	180°/s	180°/s	180°/s	225°/s	180°/s	180°/s	180°/s	225°/s		
4 m/s													
+/- 0.1 mm													
회전 조인트 6개													
디지털 입력: 16 / 디지털 출력: 16						디지털 입력: 16 / 디지털 출력: 16							
아날로그 입력: 2 / 아날로그 출력: 1						아날로그 입력: 2 / 아날로그 출력: 1							
디지털 입력: 4 / 디지털 출력: 4						디지털 입력: 4 / 디지털 출력: 4							
아날로그 입력: 1 / 아날로그 출력: 0						아날로그 입력: 1 / 아날로그 출력: 0							
컨트롤 박스는 24V 2.0A, 플러그는 24V 1.5A						컨트롤 박스는 24V 2.0A, 플러그는 24V 1.5A							
IP54 (로봇 암); IP32 (컨트롤 박스)						IP54 (로봇 암); IP32 (컨트롤 박스)							
300 와트													
로봇은 0~50°C의 온도 범위에서 작동할 수 있습니다													
ISO Class 3													
100-240 VAC, 50-60 Hz				22-60 VDC				24-60 VDC		100-240 VAC, 50-60 Hz			
COM 3 개, HDMI 1 개, LAN 3 개, USB2.0 4 개, USB3.0 2 개													
RS-232, Ethernet, Modbus TCP/RTU (마스터 및 슬레이브)													
PROFINET (옵션), EtherNet/IP (옵션)													
TMflow (흐름도/스크립트 프로그래밍)													
CE, SEMI S2 (선택 사항)													
AI & 로봇비전													
분류, 감지, 세분화, 이상 감지, AI OCR													
포지셔닝, 1D/2D 바코드 리딩, OCR, 결점 감지, 측정, 조립 확인													
2D 포지셔닝: 0.1 mm* ⁽¹⁾													
5M 해상도의 자동 초점 컬러 카메라, 작업 거리 100 mm ~ ∞													
최대 2배 GigE 2D 카메라 또는 1배 GigE 2D 카메라 + 1배 3D 카메라지원* ⁽²⁾													
* ⁽¹⁾ 이 표의 데이터는 기술책임자 실험실에서 측정되었으며, 작업거리는 100 mm입니다. 실제 적용에서 현장 주변 광원, 물체 특성 및 정확도 변화에 영향을 미치는 비전 프로그래밍 방법과 같은 요인으로 인해 관련 값이 다를 수 있다는 점에 유의해야 합니다.													
* ⁽²⁾ TM Robot 호환 카메라 모델은 TM Plug & Play 공식 홈페이지를 참조하십시오.													