

仕様表											
TM14S	TM20S	TM25S	TM30S	TM14S-M	TM20S-M	TM25S-M	TM30S-M	TM14S-X	TM20S-X	TM25S-X	TM30S-X
33kg	33.3 kg	81.6kg	80.6kg	33kg	33.3 kg	81.6kg	80.6kg	32.7kg	33 kg	81.3kg	80.3kg
14kg	20kg	25kg	30kg	14kg	20kg	25kg	30kg	14kg	20kg	25kg	30kg
1100mm	1300mm	1902mm	1702mm	1100mm	1300mm	1902mm	1702mm	1100mm	1300mm	1902mm	1702mm
+/- 360°											
+/- 159°	+/- 162°	+/- 166°	+/- 170°	+/- 159°	+/- 162°	+/- 166°	+/- 170°	+/- 159°	+/- 162°	+/- 166°	+/- 170°
130°/s		100°/s		130°/s		100°/s		130°/s		100°/s	
130°/s	95°/s	100°/s		130°/s	95°/s	100°/s		130°/s	95°/s	100°/s	
210°/s	125°/s	130°/s		210°/s	125°/s	130°/s		210°/s	125°/s	130°/s	
225°/s	160°/s	195°/s		225°/s	160°/s	195°/s		225°/s	160°/s	195°/s	
225°/s	190°/s	210°/s		225°/s	190°/s	210°/s		225°/s	190°/s	210°/s	
450°/s		225°/s		450°/s		225°/s		450°/s		225°/s	
4.5m/s		5.2m/s		4.5m/s		5.2m/s		4.5m/s		5.2m/s	
+/- 0.03mm	+/- 0.05mm	+/- 0.05mm		+/- 0.03mm	+/- 0.05mm	+/- 0.05mm		+/- 0.03mm	+/- 0.05 mm	+/- 0.05mm	
回転関節 x6											
デジタル入力：16 / デジタル出力：16											
アナログ入力：2 / アナログ出力：2											
デジタル入力：3 / デジタル出力：3											
DO_0 (DO-0/AI) / DO_1 (DO-1/RS485-) / DO_2 (DO-2/RS485+)											
コントロールボックス：24V 2.0A、ツール：24V 1.5A											
IP65 (ロボットアーム) ^{*(1)} IP54 (コントロールボックス)				IP65 (ロボットアーム) ^{*(1)}				IP65 (ロボットアーム) ^{*(1)} IP54 (コントロールボックス)			
400 W		600 W		400 W		600 W		400 W		600 W	
0~50℃											
ISO Class 3											
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	
2×COM、1×HDMI、3×LAN、2×USB2.0、4×USB3.0											
RS-232/RS-422/RS-485, Ethernet, Modbus TCP/RTU(マスターとスレーブ)											
Optionally support specified network card of PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT, CC-Link(オプション) ^{*(2)}											
TMflow(フローチャート)、TMscript(スクリプトプログラミング)、TMcraft(開発プログラム)											
TÜV certificated ISO 13849-1, ISO 10218-1, ISO/TS 15066											
SGS certificated ULL1740, CAN/CSA Z424-14(R2019)											
CE, NSF/ANSI 169(オプション), SEMI S2(オプション)											
AI とビジョン											
分類、物体検出、セグメンテーション、異常検出、AI OCR								N/A			
位置決め、一次元/二次元コード読取り、光学で文字認識、不具合検出、測定、アセンブリ検査											
2D 位置決め：0.1 mm											
TM ランドマーク 3D 位置決め (作業点はランドマークから 100/200/300mm離れています): 0.10/ 0.20/ 0.33 mm ^{*(3)}											
解像度5Mオートフォーカスカラーカメラ、作動距離100 mm ~ ∞											
S最大2台のGigE 2D外部カメラ、或いは一台のGigE 2D外部カメラ+一台の3D外部カメラ ^{*(4)}											
* (1) IP65対応のロボットアームは2025年第3四半期に発売予定です。 * (2) 詳細な仕様については、営業担当または代理店までお問い合わせください。 * (3) この表のデータは、TM ラボで測定したの結果であり、ビジョンとワーク間の検証距離は100mm です。 【ご注意】 現場の環境、光源、オブジェクトの特性、ビジュアルプログラミング方法などの要因により精度の変化に影響を与え、関連する値が異なる場合があります。 * (4) TMロボットと交換性あるカメラモジュールの情報について、TM Plug&Playの公式Webサイトを参考してください。											

* (1) 詳細な仕様については、営業担当または代理店までお問い合わせください。
 * (2) この表のデータは、TM ラボで測定した結果であり、ビジョンとワーク間の検知距離は100mmです。
 【ご注意】現場の環境、光源、オブジェクトの特性、ビジュアルプログラミング方法などの要因により精度の変化に影響を与え、関連する値が異なる場合があります。
 * (3) TMロボットと交換性あるカメラモジュールの情報について、TM Plug&Playの公式Webサイトを参考してください。

* (1) 詳細な仕様については、営業担当または代理店までお問い合わせください。

* (2) この表のデータは、TM ラボで測定したの結果であり、ビジョンとワーク間の検距距離は100mm です。

【ご注意】現場の環境、光源、オブジェクトの特性、ビジュアルプログラミング方法などの要因により精度の変化に影響を与え、関連する値が異なる場合があります。

* (3) TMロボットと交換性あるカメラモジュールの情報について、TM Plug&Playの公式Webサイトを参考してください。