


# SPECYFIKACJA

## serie TM12 TM14



 **< 14 kg**

 **< 1300 mm**

Model	TM12	TM14	
Waga	33.3 kg	32.6 kg	
Udźwig	12 kg	14 kg	
Promień zasięgu	1300 mm	1100 mm	
Standardowa prędkość	1.3 m/s	1.1 m/s	
Zasięgi przegubów	J1	+/- 270°	
	J2,J4,J5	+/- 180°	
	J3	+/- 166°	+/- 163°
	J6	+/- 270°	
Prędkości przegubów	J1~J2	120°	
	J3	180°/s.	
	J4~J5	180°	150°
	J6	180°	
Powtarzalność	+/- 0.1 mm		
Ilość stopni swobody	6		
Porty I/O	Jednostka sterująca		Głowica robota
	Digital in	16	4
	Digital out	16	4
	Analog in	2	1
	Analog out	1	0
Zasilacz I/O	24V 1.5A		
Stopień ochrony IP	IP54(Arm)		
Pobór energii	~300 Wat		
Temperatura pracy	od 0 do 50°C		
Zasilanie	100-240 VAC, 50-60 Hz		
Interfejs I/O	3xCOM, 1xHDMI, 3xLAN, 4xUSB2.0, 2xUSB3.0		
Połączenie	RS232, Ethernet, Modbus TCP/RTU (master & slave)		
Oprogramowanie	TMflow, flowchart based		
Certyfikacja	CE, SEMI S2 (opcjonalnie)		
Rodzaje modeli	X: bez kamery, SEMI: SEMI S2		
<b>Systemy wizyjne</b>			
Eye in Hand (wbudowana)	1.2M/5M pixeli, kolorowa kamera		
Eye to Hand (opcjonalnie)	Obsługiwanie kamery: max 2 GigE		