



Model		TM14S	TM14S-M	TM14S-X
Waga ramienia [kg]		33	33	32,7
Maksymalny udźwig [kg]		14		
Zasięg ramienia [mm]		1100		
Sposób montażu		Ściana, stół, sufit		
Maksymalna prędkość [m/s]		4,5		
Ilość stopni swobody		6		
Zasięg osi	Osie: 1,2,4,5,6	±360°		
	Oś 3	±159°		
Prędkość osi	Oś 1, 2	130°/s		
	Oś 3	210°/s		
	Oś 4	225°/s		
	Oś 5	225°/s		
	Oś 6	450°/s		
Powtarzalność [mm]		±0,03		
Klasa IP		IP54 (ramię robota) IP54 (jednostka sterująca)	IP54 (ramię robota)	IP54 (ramię robota) IP54 (jednostka sterująca)
Temperatura pracy, wilgotność		0 do 50°C		
Zasilanie		100~240 VAC, 50~60 Hz	24~60 VDC	100~240 VAC, 50~60 Hz
Porty Wejść / Wyjść	Jednostka sterująca	Wejścia cyfrowe: 16		
		Wyjścia cyfrowe: 16		
		Wejścia analogowe: 2		
		Wyjścia analogowe: 2		
	Przyłącze narzędzia	Wejścia cyfrowe: 3		
		Wyjścia cyfrowe: 3		
		DO_0(DO-0/AI) / DO_1(DO-1/RS-485-) / DO_2(DO-2/RS-485+)		
Interfejs Wejść / Wyjść		2×COM, 1×HDMI, 3×LAN, 2×USB2.0, 4×USB3.0		
Komunikacja		RS-232/RS-422/RS-485, Ethernet, Modbus TCP/RTU (master & slave), PROFINET (opcja), EtherNet/IP (opcja)		
Wbudowana kamera		5M pikseli, kolorowa		
Zasilanie Wejść / Wyjść		24 V 2,0 A do skrzynki sterowniczej i 24 V 1,5 A dla narzędzia		
Środowisko programowania		TMflow, schematy blokowe przepływu		