



技术参数 说明书

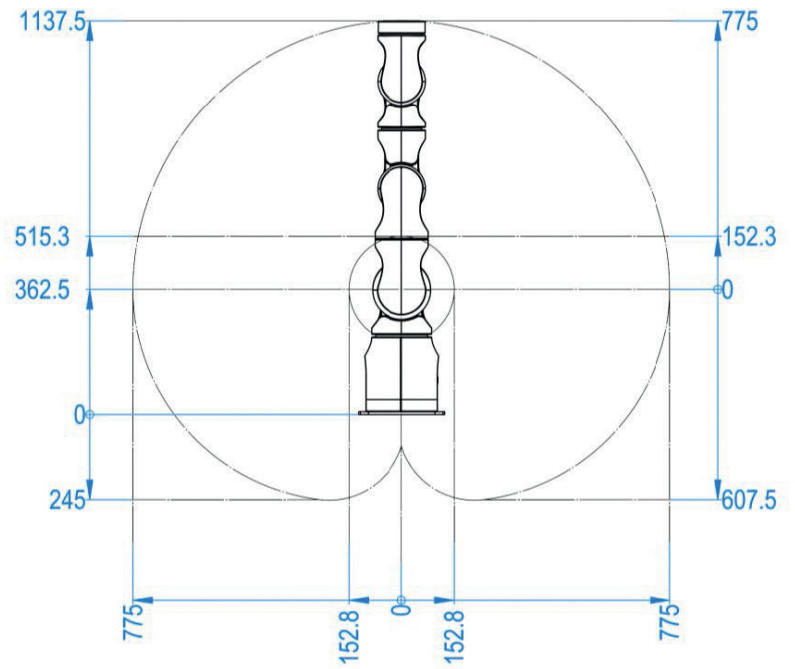
# P-Rob<sup>®</sup>

## 六轴协作型机械臂

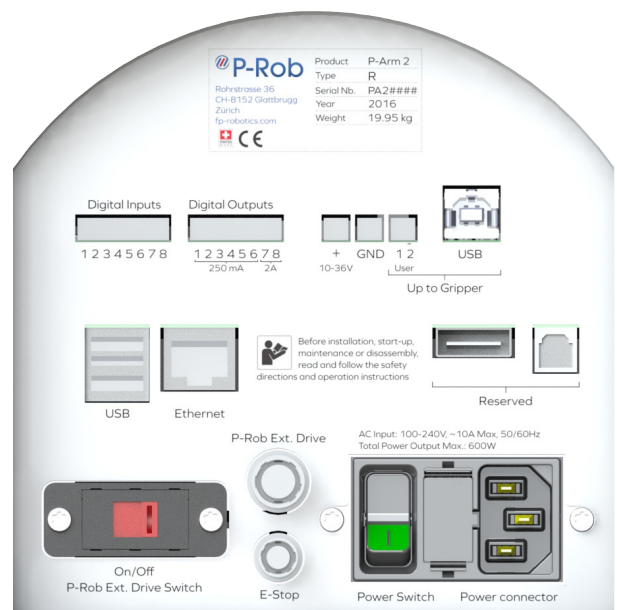
# 技术参数

		P-Rob -24V	P-Rob -48V
自重		20kg	
负载量		3-5 kg	
底座尺寸		290 mm x 250 mm	
可安装位置		墙上, 桌上, 天花板, 线性轮轴, 移动平台	
自身高度		1137.5 mm	
工作区间		775 mm	
自由度		6	
电源输入	AC	100-240V, ~10A max., 50/60 Hz	
	DC	24-28VDC, 12.5A	48VDC, 12.5A
功耗		小于 80W	小于 100W
关节工作范围		$\pm 110^\circ$ to $\pm 170^\circ$	
关节速度		$50^\circ$ /s to $100^\circ$ /s	$100^\circ$ /s to $160^\circ$ /s
重复精度		$\pm 0.1$ mm	
控制器		内嵌 PC , 每个关节均设置分布式电机控制器	
机械臂控制软件		基于浏览器的控制软件 myP® (HTML5, Javascript)	
机械臂编程		基于myP® 进行编程	
API/Web 接口		机器人操作系统 (ROS)	
		XML RPC	
通讯协议		TCP/IP & Modbus TCP	
底座接口	以太网	2x Gigabit Ethernet RJ45 ( 可选 WiFi )	
	I/O	8x digital inputs 10-36V	
		8x digital outputs 10-36V (2x2A, 6x250mA)	
	USB	2x USB 2.0	
2x USB 3.0			
终端工具接口	电源	24V, 1A max. ( 如需其他特殊的电压, 请提前要求)	48V, 1.5A max.
	数据线	CAN 2.0b, SPI, I2C UART, GPIO 3.3/5V upon request	
	以太网	1x Gbit Ethernet (alternatively used as 8 user signal lines 0-48V, 1A max.)	
IP 等级		IP40 (配备专用防尘套可达到IP54 )	
颜色组合		深蓝色-浅灰色, 烟白色-刚蓝色, 黑色-烟白色 (如需其他颜色, 请提前要求)	
可扩展驱动		通过P-Rob 2可链接外部的移动平台和线性轴平台	
安全标准		ISO 12100, ISO 10218-1, ISO 10218-2, ISO/TS 15066, ISO 13482	

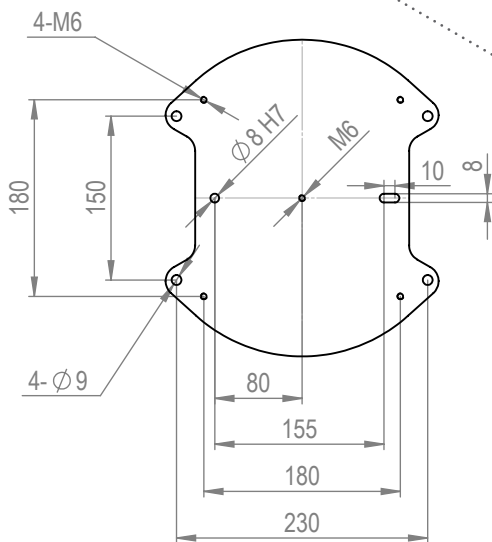
# 产品概览



工作范围



接口盘



底座尺寸

## 交互协作型机器人 操作便捷

天聚专注研发及生产创新型轻量级机械臂，协同人类在专业的环境下高效工作。我们也致力提供全方位整体化的机器人解决方案，替换单调重复性的工作，同时大力降低自动化集成的复杂度。

## 投资汇报周期短

P-Rob机械臂及夹具可在任何工作环境中快速安装。随时可用的自动化解决方案，例如内置传感器，大力减少了集成期的时间投入，增加了解决方案的灵活性，以适应和满足不断变化需求的项目。投资回报周期大约为6个月至12个月。

## 安全本质 情境感知

安全的设计理念让他P-Rob可直接与人类协同工作。P-Rob具有柔软亲肤的材料、实时的碰撞检测，不需要花费任何财力及精力去构建周边用于确保安全性的防护系统。同时，机械臂内置人工智能算法，以适应更多样化的工作环境，即使意外情况发生，机械臂也将自行计算出最优的执行方案。



## 瑞士制造 国际人才

天聚公司总部设立于青岛，在世界各地都拥有专业的和学术性的人脉网络。公司团队也是一支经验丰富、高度专业的国际化团队。我们一直走在不断创新的道路上，努力为客户创造独一无二的价值。



青岛天聚智能科技有限公司

青岛市市北区福州北路万科中心B座803室

Phone 0532-87621819

www.qdtianju.com, mail@qdtianju.com