

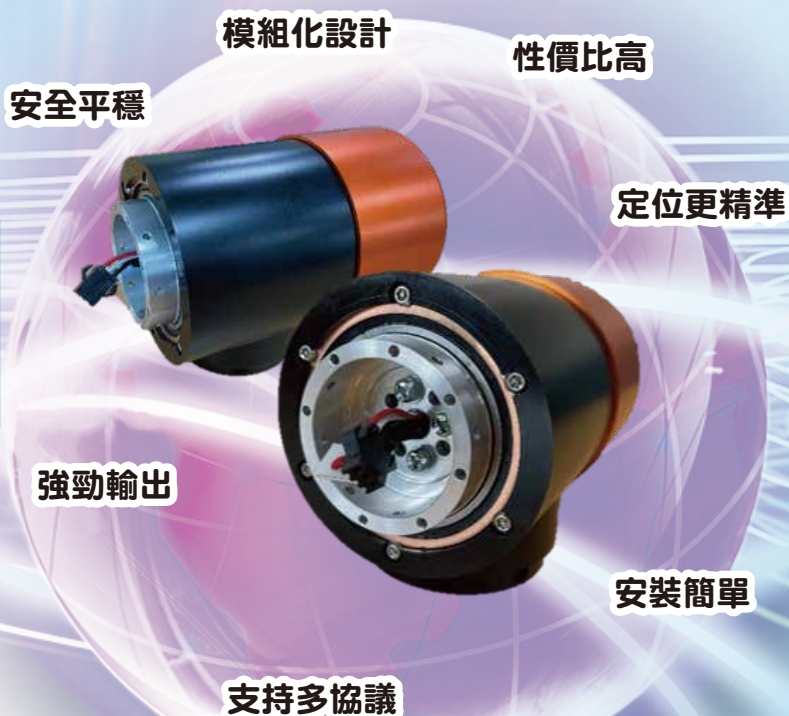
Cobot Joint Module



協作機器人關節

智能協作 自造關鍵

- 自造平台 快速打造專屬於您的協作機器人
- 最快速簡便的機器人關節解決方案-TECO CJM
- 大幅降低機器人開發難度
- 適用於10kg以下的輕型機器人
- 適用於工業製造/消費性商業/教育研究等領域



內蘊豐富 高度集成 機電整合 交給東元

- 內蘊豐富 - 高度集成伺服驅動/無框馬達/編碼器/煞車器/諧波減速機於模組
- 小巧輕盈 - 專利結構設計 體積緊湊小巧 重量輕盈 減少自身負重
- 靈活簡便 - 快速簡便連接設計 免除複雜走線/部件組裝困擾 大幅提升安裝效率
- 高速聰穎 - 支援高速EtherCAT通訊協議 開放式動態增益調適
- 彈性客製 - 2-6軸各式平面/多關節式機器人及自動化設備皆適用
- 絕對精準 - 閉環式雙絕對值19bit編碼器設計 重複精度可達0.02mm

● 智能製造



● 教育學習



● 醫療照護



● 物流搬運



產品特色

緊湊的伺服驅控核心



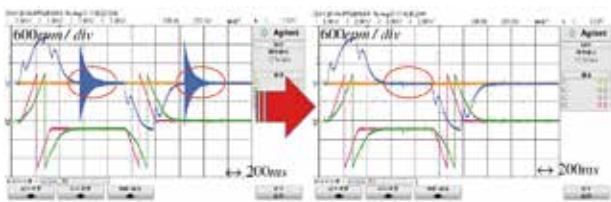
高性能、小巧緊湊的直流伺服驅控系統，為關節模組的控制核心。

高精度的伺服控制



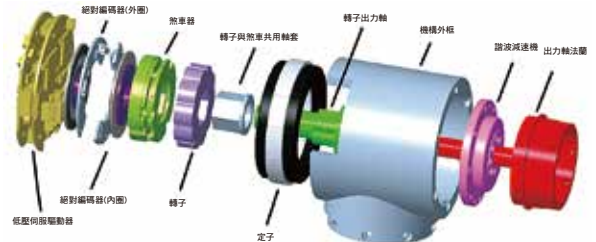
內建高精度絕對型編碼器，雙編碼器設計，實現精密的協作型機械手臂控制。

自動抑制低頻率震動



高性能、小巧緊湊的直流伺服驅控系統，為關節模組的控制核心。

模組化設計 緊湊小巧



模組化的設計，集成了諧波減速機、無框中空馬達、煞車器、以及控制單元。

設計配置



機械手臂配重	J1 肩關節	J2 肩關節	J3 肘關節	J4 腕關節	J5 腕關節	J6 腕關節
5KG	M1	M1	M1	S1	S1	S1
10KG	M2	M2	M1	S2	S2	S2

規格列表

規格	單位	S1	S2	M1	M2
供電電壓	Vdc	DC48V±10%			
額定電流	A	2.6	4.3	8.5	9
峰值電流	A	5.2	7.3	17	16
旋轉角度	degree	±360°			
編碼器解析度	bits	19			
通訊方式		EtherCAT(CoE)			
重量	kg	1.5	2.0	2.65	4.5

規格	單位	S1	S2	M1	M2
額定轉矩	N.m	15	39	56	114
額定轉速	RPM	35	25	22.5	15
最大瞬時轉矩	N.m	30.9	66	112	198
最大瞬時轉速	RPM	44	29	44	25
直徑	mm	83	90	105	130
高度	mm	91.5	105	115.5	145
長度	mm	123	125	144	130

TECO 東元電機股份有限公司

總公司：115台北市南港區園區街3-1號10樓
TEL：(02)6615-9111分機1575 FAX：(02)6615-2829

