

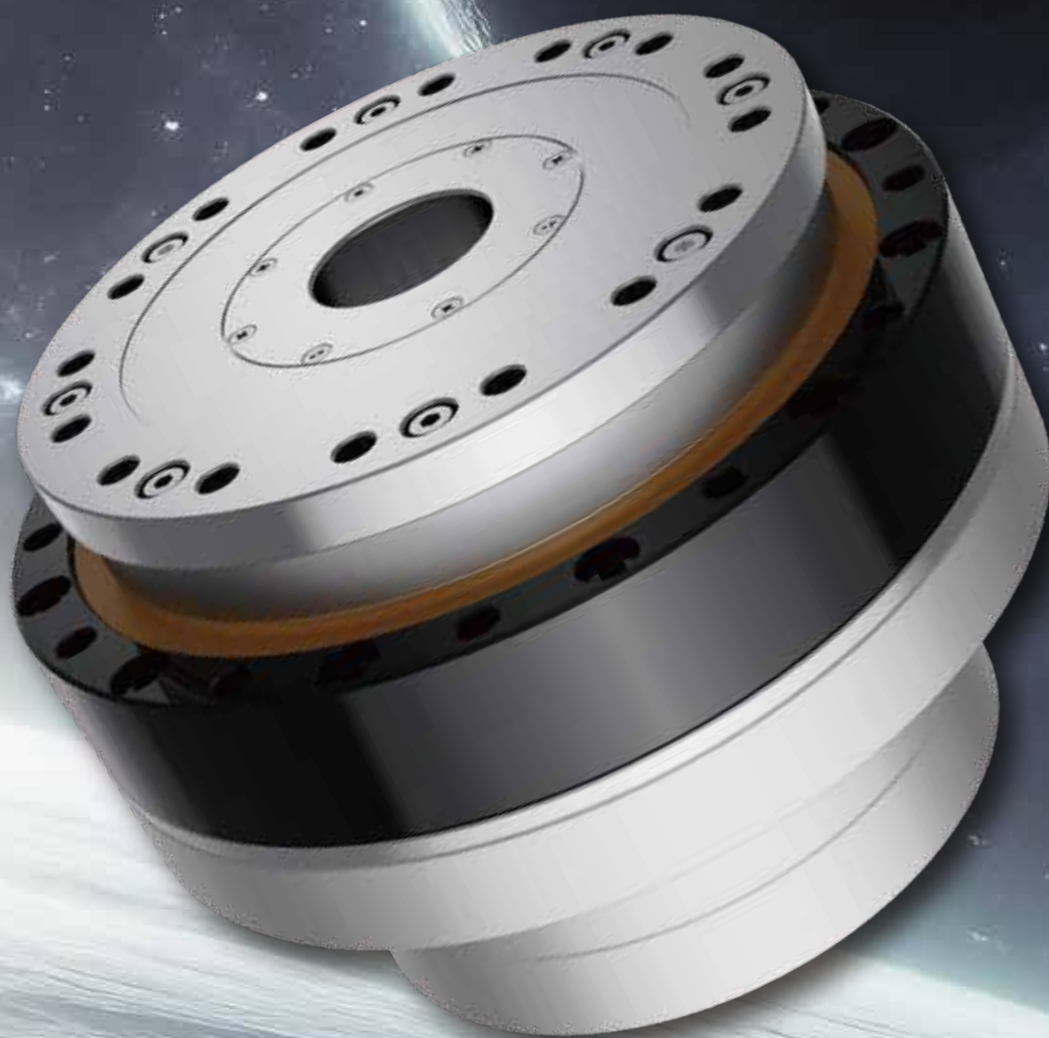
Ti5 ROBOT

钛虎机器人

机器人硬件解决方案专家

ROBOTICS HARDWARE SOLUTION SPECIALISTS

产品手册



钛虎机器人

智能改变未来 *SMART CHANGES THE FUTURE*

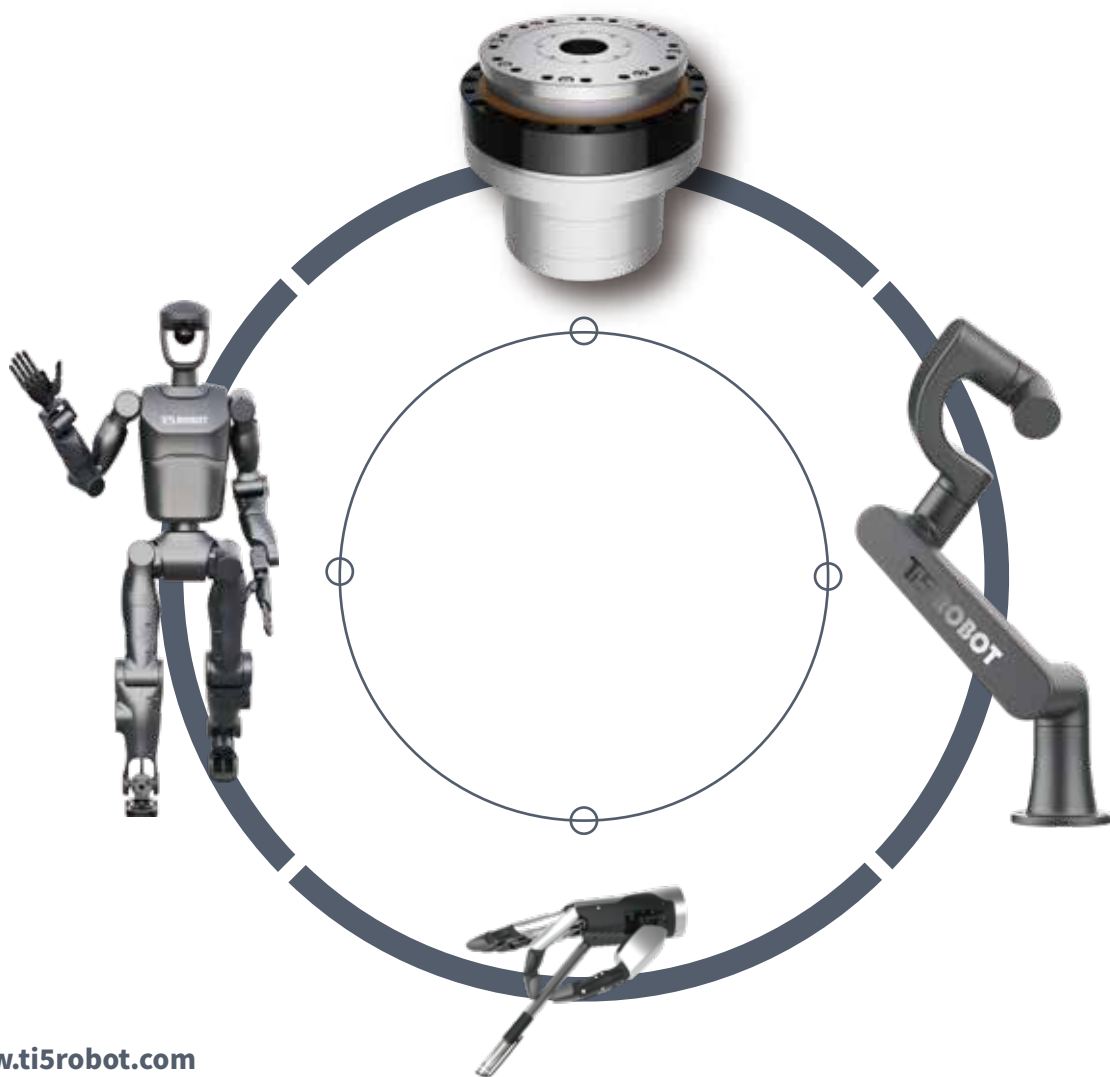
关于我们

钛虎机器人科技（上海）有限公司，专注打造先进电驱动力和人形机器人平台，加速世界向人机协作时代转变。为客户提供极致性价比的高性能轻量化关节模组、超轻量化协作机器人、人形机器人参考方案等产品。致力打造适配广泛的高性能行业标准品，降低技术门槛，重构产业格局。以超强、超轻、模块化的产品力，契合机器人时代的核心需求，实现机器人系统的快速落地，加速人工智能时代的到来，让智能机器人触手可及！

Ti5Robot is dedicated to building advanced electric drive and humanoid robot platforms to accelerate the world's transition to the era of human-machine collaboration.

It provides customers with high-performance lightweight joint modules, ultra-lightweight collaborative robots, humanoid robot reference solutions with the ultimate cost-effectiveness.

It is committed to creating high-performance industry standard products that are widely applicable, lowering the technical threshold and reconstructing the industrial structure. With super-strong, ultra-light and modular product strength, it meets the core needs of the robot era, realizes the rapid implementation of robot systems, accelerates the arrival of the artificial intelligence era, and makes intelligent robots within reach!



合作平台及机构

PARTNER PLATFORMS AND INSTITUTIONS



SAMSUNG

Haier



HIT 华威科

中广核 CGN

HARSON
哈森



轻量化关节模组

LIGHT JOINT MODULE

○ 集成化

极限压缩尺寸，集驱动器、编码器、无框力矩电机、制动器、谐波减速机于一体

○ 高性能

高扭矩密度、高倾覆刚度、高扭矩、高负载、高爆发

○ 轻量化

极致轻量化、给重量敏感类应用提供全尺寸解决方案

○ 长寿命

传动丝滑、运行平稳、额定转矩下精度保持寿命1万小时以上

○ 大中空

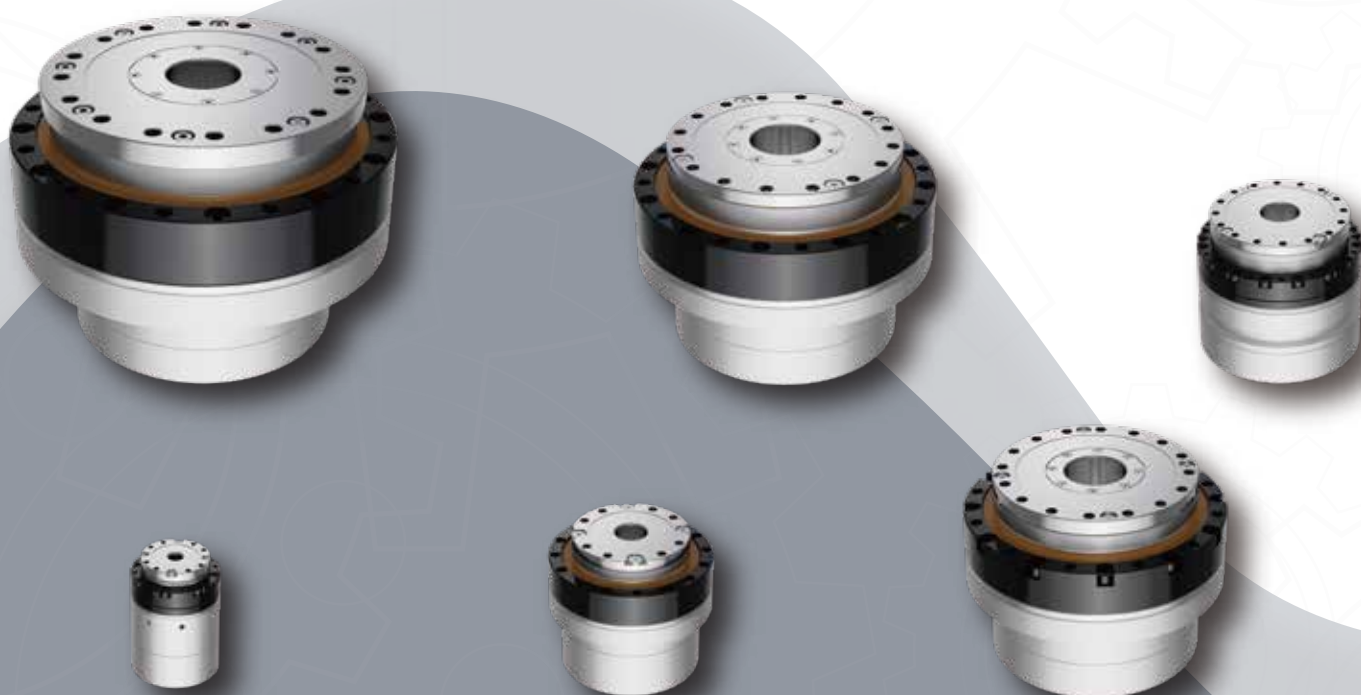
大通孔方便过气管、线缆、为系统化设计提供走线优化方案

○ 易用性

安装简单、操作简单、无需定期维护

○ 普适性

支持24-80VDC宽电压、兼容性CAN/EtherCAT通讯



快速选型表

产品系列

減速比

平均负载转矩容许最大值
(N.m)
(机器人场景)

2000rpm/(减速比
时额定转矩(N.m)
(工业场景))

额定转速
(RPM)

长度
(mm)重量
(kg)

PRO-S
系列

*数据仅供参考

Ti5 EBLM系列

Ti5 EBLM1.5A/2A



性能卓越

核心部件自主研发

高性价比、高负重比

轻便灵活

关节模组结构紧凑、轻便小巧

模块化设计、拆装简便、部署灵活

定制服务

提供定制化的产品方案和服务

产品应用领域涉及多个行业

协作臂性能参数			
名称	单位	Ti5 Robot Eblm-1.5A	Ti5 Robot Eblm-2A
额定负载	kg	1.5	2
重量	kg	4.9	5.8
工作半径	mm	460	550
重复定位精度	mm	±0.05	±0.05
自由度	-	6	6
本体材料	-	铝合金	铝合金
外观风格	-	太空灰	太空灰
关节运动范围	°	J1(±180) J2(±180) J3(±150) J4(±180) J5(±180) J6(±180)	J1(±180) J2(±180) J3(±150) J4(±180) J5(±180) J6(±180)
关节速度	°/s	J1(280) J2(180) J3(180) J4(220) J5(220) J6(220)	J1(180) J2(180) J3(180) J4(220) J5(220) J6(220)
工具端典型速度	m/s	2	1
本体通信	-	Can/EtherCat	Can/EtherCat
温度范围	°C	-10~50	-10~50
IP等级	-	IP50	IP50
电源电压范围	-	28~48VDC	28~48VDC
额定功率	W	65	85
最大功率	W	90	110
标准线缆长度	m	1	1
接口与开放性	-	ROS、Python、C++	ROS、Python、C++

*数据仅供参考

Ti5 EBLM系列

Ti5 EBLM1/2



性能卓越

核心部件自主研发
高性价比、高负重比

轻便灵活

关节模组结构紧凑、轻便小巧
模块化设计、拆装简便、部署灵活

定制服务

提供定制化的产品方案和服务
产品应用领域涉及多个行业

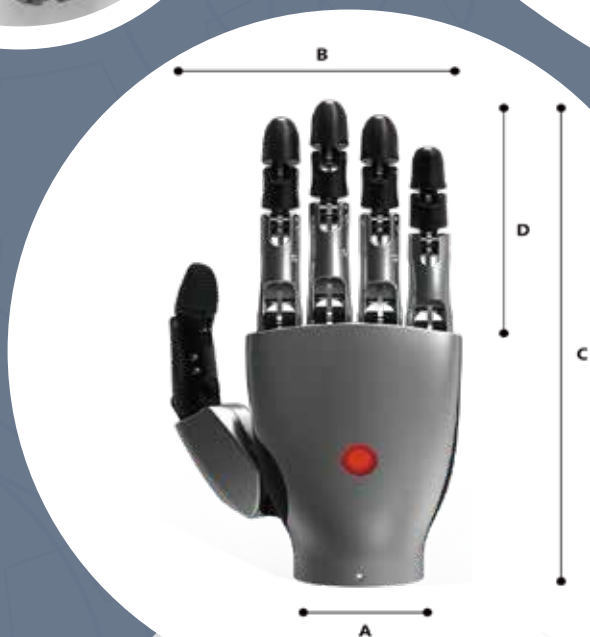
协作臂性能参数

名称	单位	Ti5 Robot Eblm-1	Ti5 Robot Eblm-2
额定负载	kg	1	2
重量	kg	2.6	4.5
工作半径	mm	380	520
重复定位精度	mm	±0.05	±0.05
自由度	-	6	6
本体材料	-	铝合金	铝合金
外观风格	-	蓝白配色	蓝白配色
关节运动范围	°	J1(±180) J2(±90) J3(±135) J4(±180) J5(±150) J6(±180)	J1(±180) J2(±90) J3(±135) J4(±180) J5(±150) J6(±180)
关节速度	°/s	J1(180) J2(180) J3(180) J4(220) J5(220) J6(220)	J1(180) J2(180) J3(180) J4(220) J5(220) J6(220)
工具端典型速度	m/s	1	1
本体通信	-	Can/EtherCat	Can/EtherCat
温度范围	°C	-10~50	-10~50
IP等级	-	IP50	IP50
电源电压范围	-	28~48VDC	28~48VDC
额定功率	W	50	80
最大功率	W	90	110
标准线缆长度	m	1	1
接口与开放性	-	ROS、Python、C++	ROS、Python、C++

*数据仅供参考

新型智能仿生手—酷手

A NEW BIONIC ROBOT HAND-"COOL HAND" SERIES



柔性驱动 协同控制

综合运用了仿生学、机械电子、材料学、生物医学和信息技术，搭载自主研发的体感控制技术，让仿生手也能像人手一样灵活。

内部有6个执行单元

使每根手指都能独立运动，其中大拇指能进行两个方向运动。



新型智能仿生手—酷手

A NEW BIONIC ROBOT HAND-”COOL HAND” SERIES

*数据仅供参考

名称	新型智能仿生手—酷手
A 手掌	80mm
B 最大手宽	132mm
C 手的长度(包括手指)	205mm
D 手指长度	97mm
E 拇指间到手底	132mm
指尖受力	10N
手指横向受力	8N
手掌牵引	80N
闭手用力	40N
拇指受力	12N
自由度	6
重量	480g
工作电压	7. 4v
静态电流	0. 1A
最大电流	3A



内置智能柔性驱动器扭矩控制算法，
可以实现力量细分。



作为精细的机器人配件，
具备自主研发的知识产权。



在信号识别和响应速度方面，
优势显著，更富有竞争力。



多关节协同控制，轻松实现精细操作。
距离更近，美感更足。

钛虎机器人

智能改变未来

SMART CHANGES THE FUTURE



Ti5ROBOT

钛虎机器人科技(上海)有限公司

market001@ti5robot.com

市场部:19921484530

销售部:19302161051