

Ti5 ROBOT
钛虎机器人

钛虎轻量协作机器人
EBLM/ARM系列
参数手册

Ti5 ROBOT 钛虎机器人

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

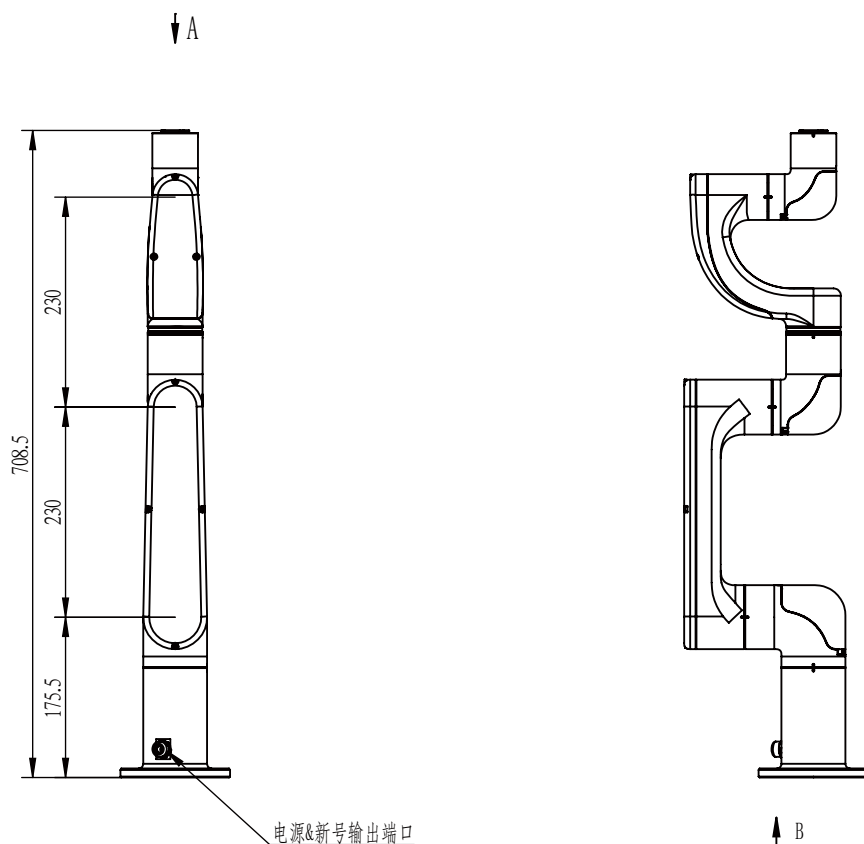
产品应用领域涉及多个行业



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++

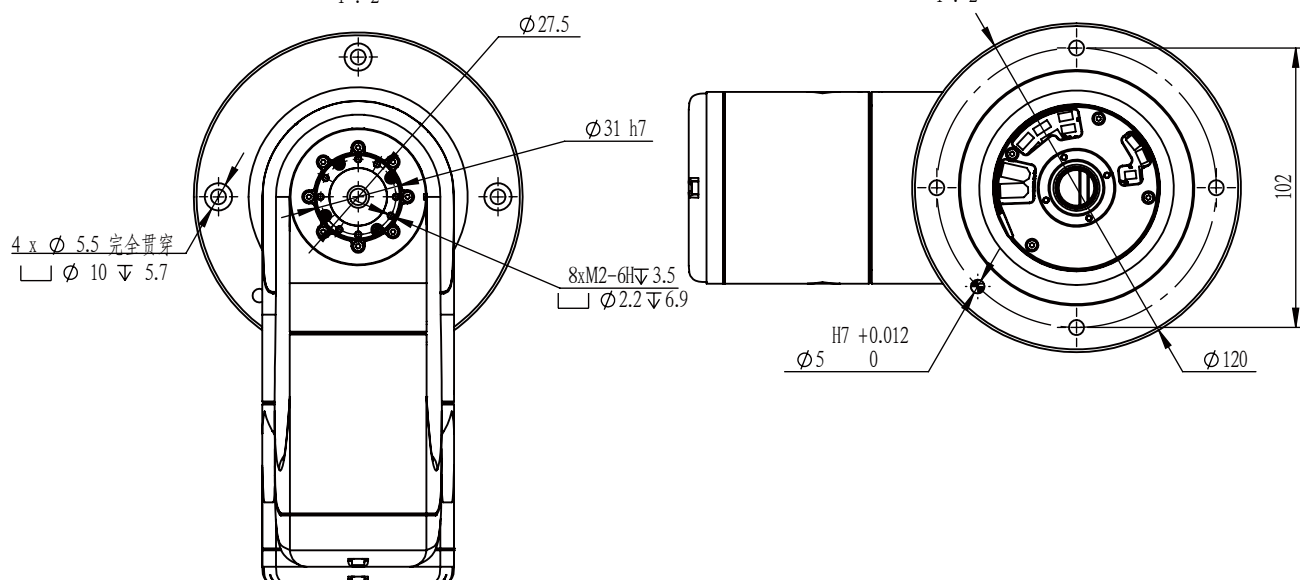
*数据仅供参考

Ti5 Robot Eblm-1.5A



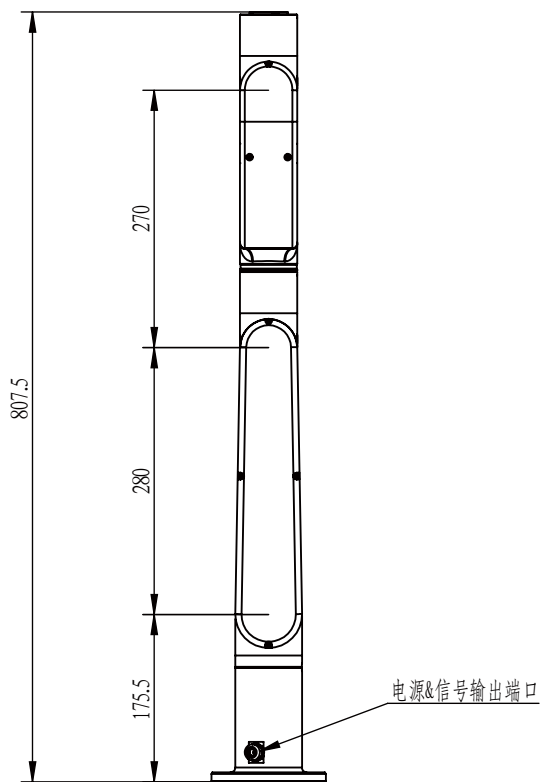
视图 A
1 : 2

视图 B
1 : 2

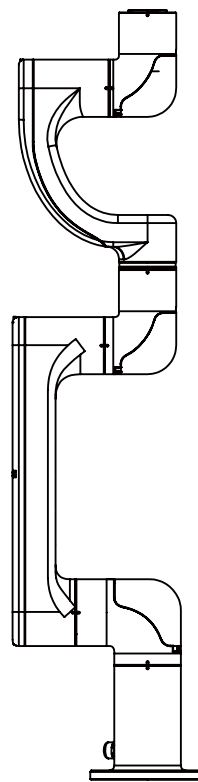


Ti5 Robot Eblm-2A

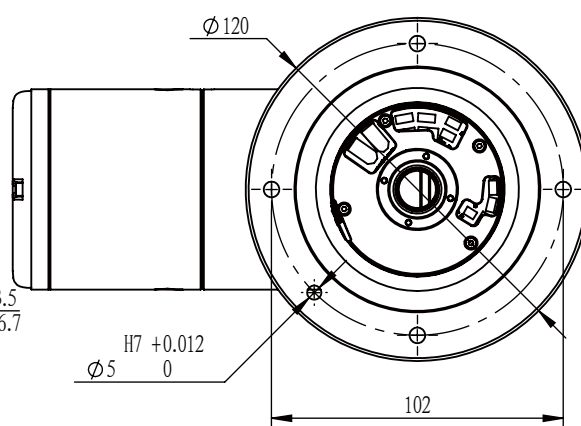
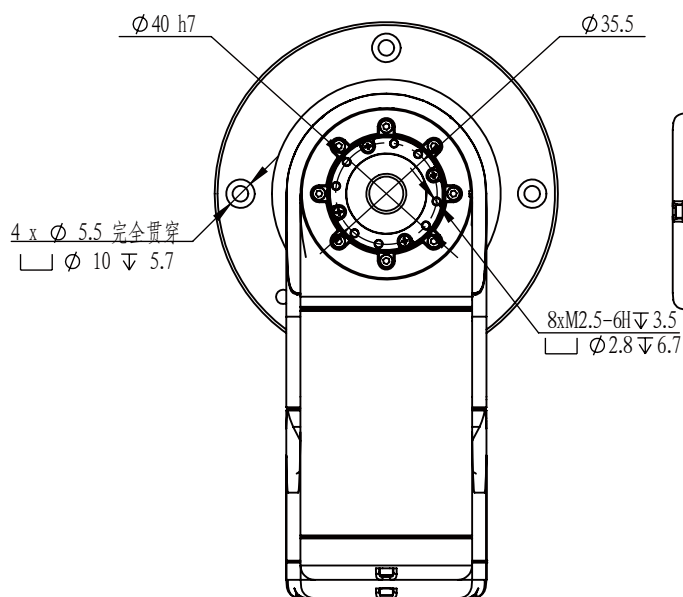
↓ A



视图 A
1 : 2



视图 B
1 : 2



Ti5 EBLM/ARM系列

Ti5 EBLM/ARM SERIES



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

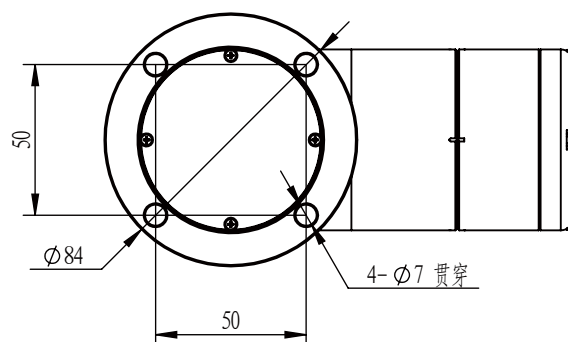
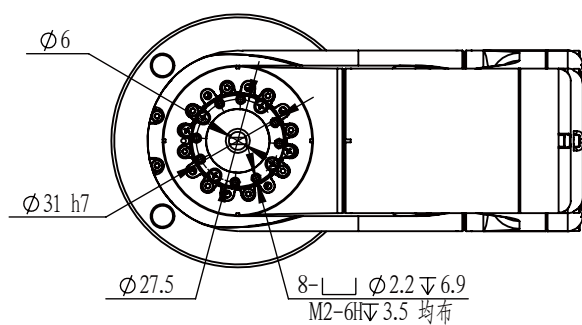
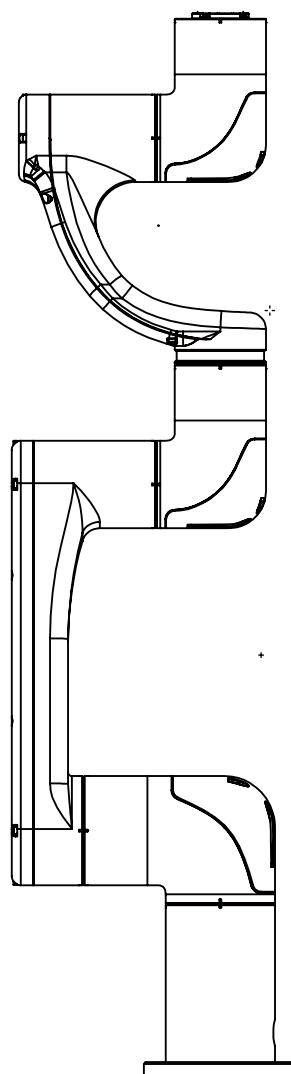
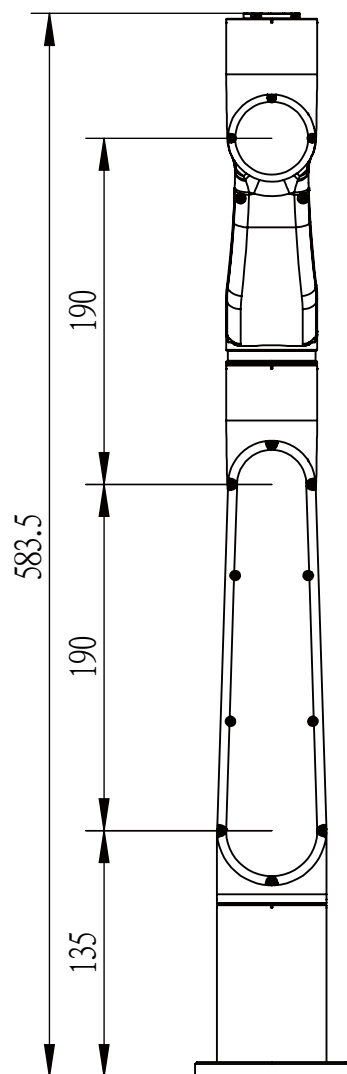
定制服务

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

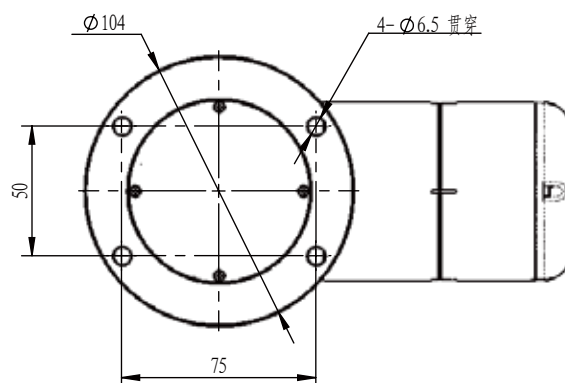
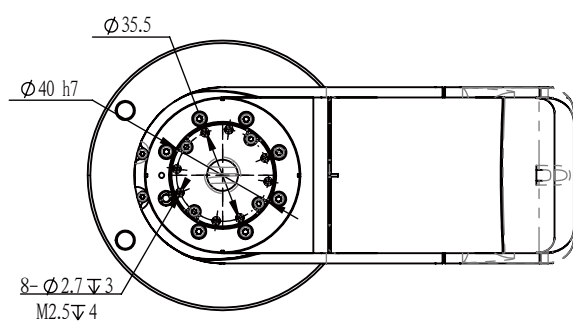
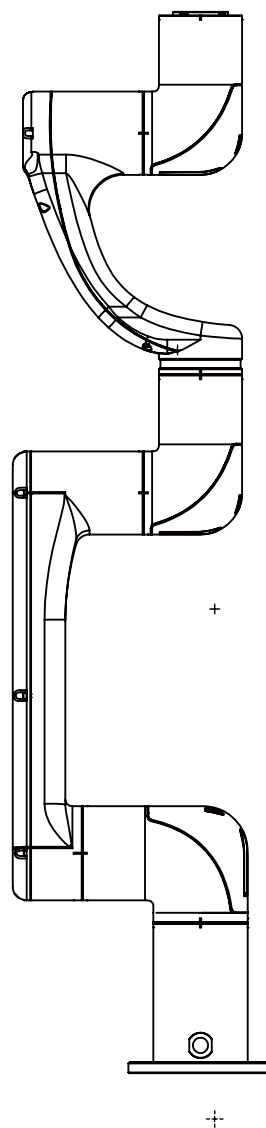
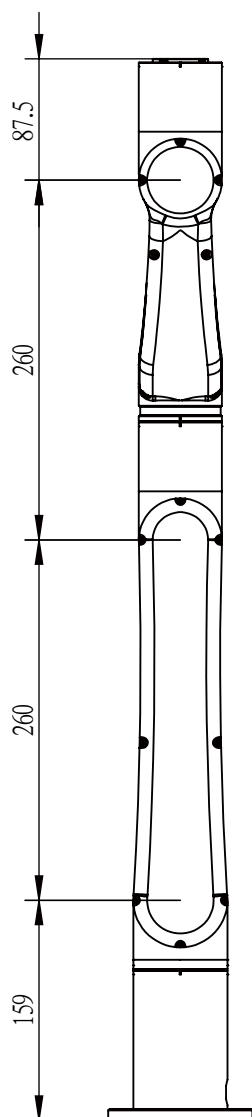
协作臂性能参数			
名称	单位	Ti5 Robot Eb1m-1	Ti5 Robot Eb1m-2
额定负载	kg	1	2
重量	kg	2.6	4.5
工作半径	mm	380	520
重复定位精度	mm	±0.05	±0.05
自由度	-	6	6
本体材料	-	铝合金	铝合金
外观风格	-	蓝白配色	蓝白配色
关节运动范围	°	J1(±180) J2(±90) J3(±135) J4(±180) J5(±150) J6(±180)	J1(±180) J2(±90) J3(±135) J4(±180) J5(±150) J6(±180)
关节速度	°/s	J1(180) J2(180) J3(180) 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

Ti5 Robot Eblm-1



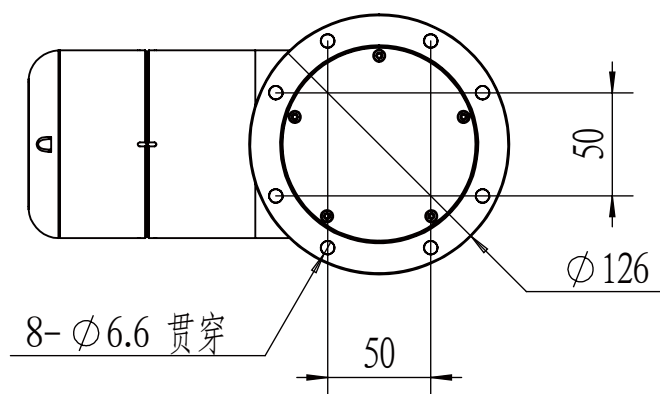
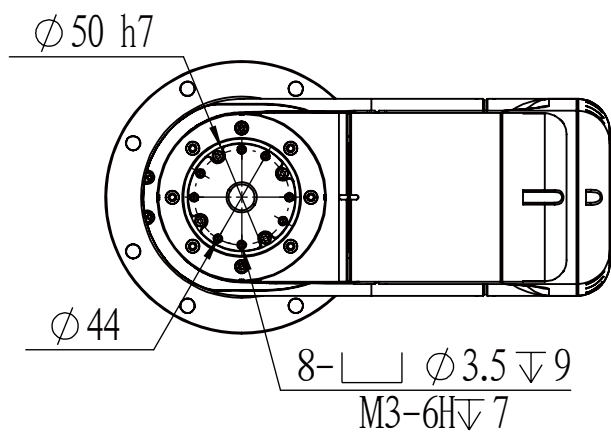
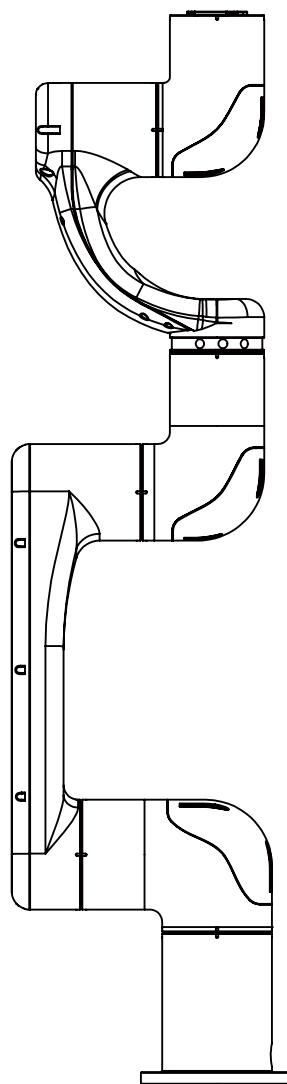
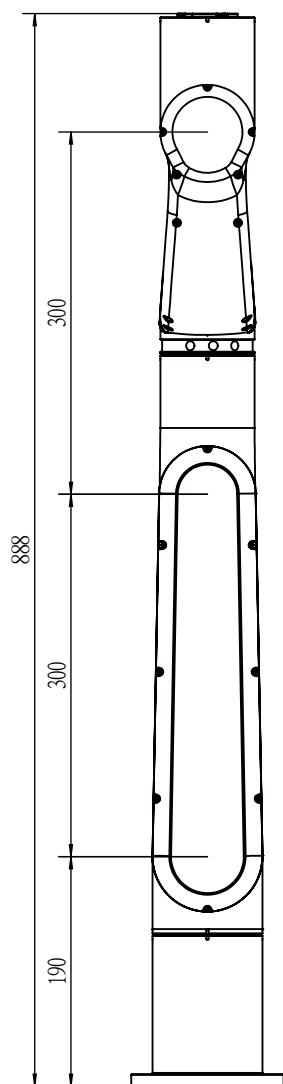
Ti5 Robot Eblm-2



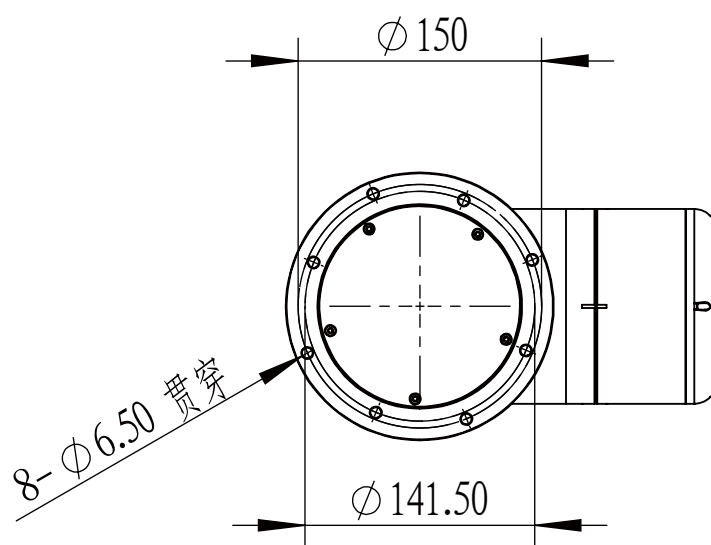
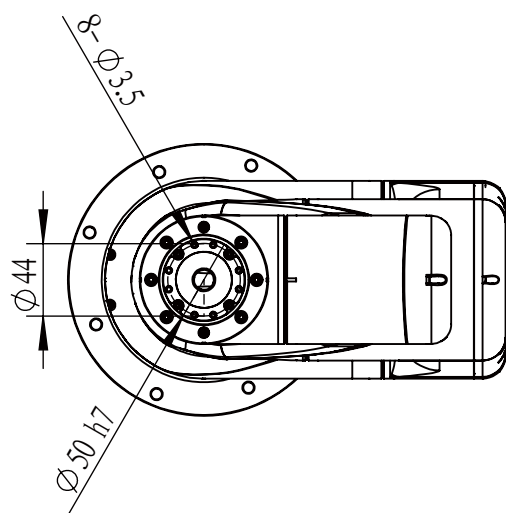
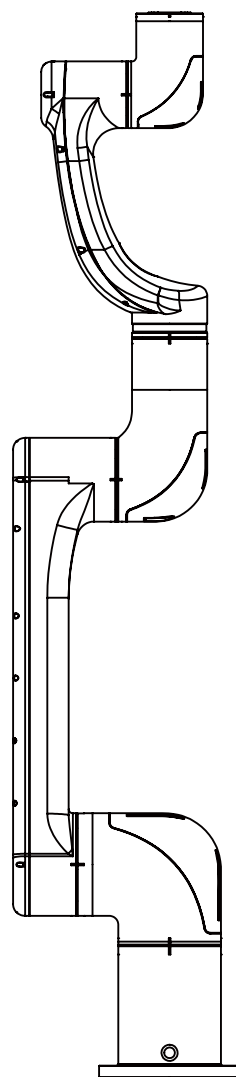
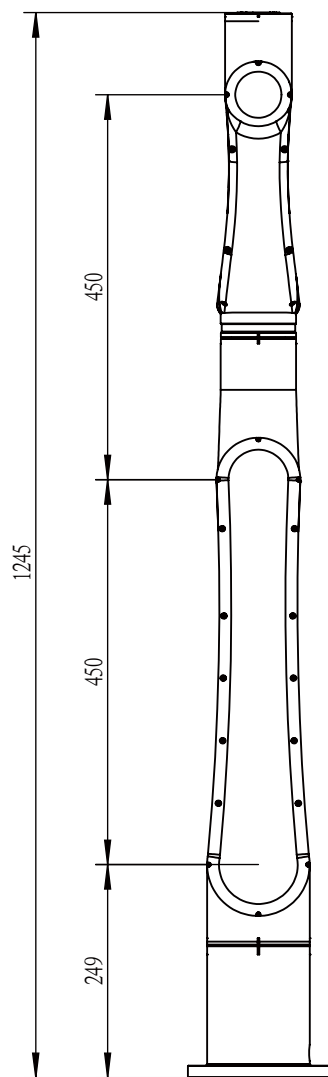
协作臂性能参数			
名称	单位	Ti5 Robot Arm-3	Ti5 Robot Arm-5
额定负载	kg	3	5
重量	kg	12	18
工作半径	mm	600	900
重复定位精度	mm	±0.05	±0.05
自由度	-	6	6
本体材料	-	铝合金	铝合金
外观风格	-	蓝白配色	蓝白配色
关节运动范围	°	J1(±180) J2(±90) J3(±135) J4(±180) J5(±150) J6(±180)	J1(±180) J2(±90) J3(±135) J4(±180) J5(±150) J6(±180)
关节速度	°/s	J1(180) J2(180) J3(180) 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	1.5
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	280	350
最大功率	W	350	450
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 Robot Arm-3



Ti5 Robot Arm-5



钛虎机器人

智能改变未来

SMART CHANGES THE FUTURE



钛虎机器人科技(上海)有限公司

market001@ti5robot.com

市场部:19921484530

销售部:19302161051

www.ti5robot.com