

Was ist ein KI Cobot?

Ein KI Cobot ist ein kollaborativer Roboter, der nahtlos drei technologische Bereiche miteinander verbindet - KI (Künstliche Intelligenz), Vision und Cobot. Diese Integration kombiniert effektiv die Funktionen von 'Gehirn', 'Augen' und 'Händen', was dem Cobot ermöglicht, visuelle Aufgaben auszuführen, Entscheidungen zu fällen und Handlungen fast wie ein Mensch auszuführen. Die Automatisierung von Prozessen spart nicht nur Zeit und Ressourcen, sondern fördert auch eine effektive Zusammenarbeit zwischen Mensch und Roboter, steigert die gesamte Produktionsqualität und fügt Ihrem Betrieb erheblichen Wert hinzu. Vor fünfzehn Jahren führten kollaborative Roboter das Konzept ein, dass Menschen und Roboter zusammenarbeiten. Heute hat die neue Generation von KI-kollaborativen Robotern den Traum von intelligenten und zuverlässigen Partnern zur Realität gemacht.

KI COBOT SOFTWARE





$TMflow^{TM}$

Zusätzliche Software Funktionen

- · TMcraft
- \cdot TMvisionTM
- · TM3Dvision™



TM AI+™ Training Server



TM Image Manager



TM AI+™ AOIEdge



TMstudio Pro

Industrielle Anwendungen

Der MT KI Cobot zeichnet sich durch Funktionalität und Kompatibilität aus.

Diese Leistung wird durch die Kombination zweier Module erreicht. Zum einen die perfekte Integration eines Bildverarbeitungsprogrammes, welches dem Cobot ermöglicht zu sehen und zum anderen ein KI-Gehirn, das Bilddateien verarbeitet und in Befehle umwandelt. So können Aufgaben wie Positionierung und Detektion mit dem Cobot reibungslos durchgeführt werden.

Im Zeitalter der KI ist der KI Cobot von MayTec die beste und intelligenteste Wahl für Ihre Smart Factory.









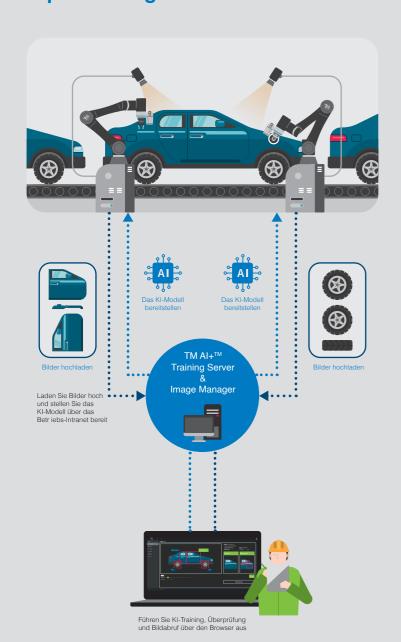




KI Cobot Anwendungsszenario

Die grafische Oberfläche des im KI Cobot integrierten Bildverarbeitungssystems erfordert keine Programmierung und ermöglicht einen vollständigen Prozess von der Image-Erfassung über die Markierung und das Training bis zum tatsächlichen Einsatz. Der KI Cobot ist der beste Partner für KMUs ohne KI- oder Softwareabteilung. Während der Produktion generiert der KI Cobot große Daten der Produktionshistorie, die es dem Unternehmen erleichtern, Daten zu verfolgen, zu analysieren und zu integrieren, um Fehler zu vermeiden, die Qualität zu verbessern und die Produktionskosten zu senken.

Komplettlösung für KI



ERFASSUNG & IDENTIFIKATION

MT KI Cobot

- TM AI+™ AOI Edge
- · Eingebauter KI-Vision-Roboterarm
- Einfache Integration von Roboterarm und Vision

NEURONALES NETZWERK MODELLTRAINING

TM AI+™ Training Server

- · KI-Modell-Trainingssoftware
- · Einfach zu lernen und einfach zu bedienen

BILDSPEICHERUNG & -ABRUF

- · AOI Bildverwaltungssoftware
- · Sichern Sie alle AOI-Inspektions-

Anwendungsbeispiele

Montage Inspektion

Klassifikation

Inspektion

von Fehlern

Inspektion

von Mängeln

Kratzer/ Schnitte/

Dellen Inspektion

Al OCR (optische

Zeichenerkennung)







Prüfung, ob alle Drähte richtig angeschlossen sind.



Sortieren verschiedener Materialien für Holzmöbel.



Erkennung von Pizzasorten und der Kruste.



Identifizierung von Objekten mit Beschädigungen an den Kanten.



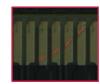
Prüfung, ob sich Metallschrott auf der Oberfläche befindet.



Zählung der Menge des Objekts im Fach.



Objekterkennung und 3D Positionierung.



Prüfung von Kratzer auf DRAM-Goldfingern.



Prüfung von Dellen an Metallteilen.



Labeltext lesen.



Labeltext lesen.

TM Image Manager

- bilder und stellen Sie die Produktverfolgbarkeit her

MayTec Kl Cobot S-Serie





946 mm

REICHWEITE

Erhöhte Motorengeschwindigkeit! 25% schnellere Taktzeit

· Die Gelenkgeschwindigkeit der 6. Achse wird von 225°/s auf 450°/s erhöht

758 mm

1300 mm

· Verbessert die Taktzeit und reduziert sie um 25%*

1800 mm



Bis zu 70% Verbesserung der Wiederholgenauigkeit auf 0,03 mm

· Genauigkeit von MT-5S/MT-7S/MT-12S/MT-14S: 0,03 mm, bis zu 70% Verbesserung!*



Noch besser! Aufrüstung des Schaltkastens auf IP54

- Der Schaltkasten ist nach IP54 für Anwendungen in anspruchsvollen Umgebungen ausgelegt
- · Gut geschützt gegen Staub und gegen Spritzwasser



1300 mm

1100 mm

Nagelneuer Roboterstick mit Aktivierungsschalter und RESET-Taste

1902 mm

- · Roboterstick mit 3-Positionen-Aktivierungsschalter und RESET-Taste für sichereren Betrieb
- · Kombinieren Sie es mit TM Screen (Teachpendant) für einfaches Lehren, Debuggen und Steuern über das Techpendant und den TM Stift



Bis zu 31 Sicherheitsfunktionen gemäß Performencelevel D Kat. 3 vom TÜV zertifiziert

1702 mm

REICHWEITE

- · Sicherheitsfunktionen nach ISO 13849-1 vom TÜV zertifiziert. Internationale Sicherheitszertifizierung nach ISO 10218-1 bestanden
- · Regionale Sicherheitszertifizierung von UL & CSA für Nordamerika, CE für Europe
- · Ermöglicht einfache Sicherheitsbewertungen mit flexiblen Sicherheitsfunktionen, die die Kosten für die Konfiguration der Sicherheitssteuerung senken



TMflow[™] 2-Serie: Sicher, einfach und intelligenter

- · Innovative grafische Benutzeroberfläche mit mehr exklusiver Software
- · Enthält mehrere Funktionsschnittstellen, die einfacher zu verwenden sind und die Lücke zwischen der Integration und Ihrer Anwendung schließen

* Im Vergleich zur Vorgängerversion









TMflow[™]

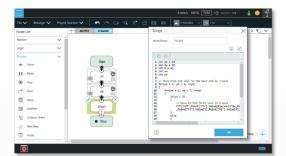
Mehr Freiheit bei der Programmierung

TMflow™ ist eine benutzerfreundliche Software, die es Ihnen ermöglicht, Roboteraufgaben über eine grafische Oberfläche mit einer Reihe von Funktions-

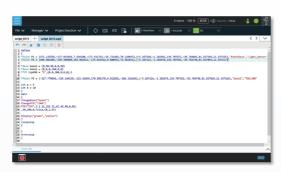
knoten zu erstellen und zu bearbeiten, so dass es für Erstanwender einfach ist, unsere ablaufbasierte Programmierung ohne jegliche Robotererfahrung zu erlernen.

Wenn Sie die nichtgrafische Programmierung bevorzugen, können Sie mit dem neuen Script Node und Script Project eine flexiblere Art der Programmierung erleben. Die Skriptfunktion ermöglicht erfahrenen Ingenieuren die Programmierung komplexer Logik und die freie Bearbeitung von Roboteraufgaben durch Kompilieren von Codes.

Wählen Sie die Methode, die am besten zu Ihnen passt, und erleben Sie eine beispiellose Freiheit beim Programmieren.

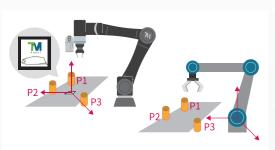


Flow-based UI



Script for Complex Logical Programming

Eingebaute Vision



Links: Koordinatensystem mit TM Landmark Rechts: Koordinatensystem mit anderem Robote

TM Landmark

Bei gewöhnlichen Robotern geht das Koordinatensystem von ihrer Basis aus. Wenn sich die relative Position zwischen den Objekten und dem Roboter ändert, muss der Roboter neu justiert werden. Mit TM Landmark basiert das Koordinatensystem auf der Markierungsstelle.

Der Roboter muss nur die Markierungsstelle scannen und die Koordinateninformation kann ohne Neujustierung aktualisiert werden. Dies ist besonders für kollaborierende Roboter mit einem AGV empfohlen!



Visuelle Kalibrierung

Das TM Calibration Board kann die Komplexität des visuellen Kalibrierungsprozesses weitgehend reduzieren. Unabhängig davon, ob der Anwender eine EIH-, ETH- oder aufwärtsgerichtete Kamera verwendet, muss er nur das Kalibrierungsbrett unter die Kamera halten, die Taste drücken und TMvision™ erledigt die ganze Arbeit!

Eingebaute Vision Anwendung

Positionierung





Auge zu Hand



nach oben



Förderbandverfolgung

Identifizierung

Messung

KI-Inspektion



Lesen von QR-Codes/ Barcodes





Abstandsund Winkelmessung

Bild-

Klassifizierung









Erkennung von Objekten



Semantische Seamentieruna



Anomalieerkennung

TMcraft – Erstellen Sie eine personalisierte Schnittstelle für eine zweite Bearbeitung

TMcraft ist eine neue Architektur, die es Ihnen ermöglicht , Ihre eigene benutzerdefinierte Benutzeroberfläche oder Ihr Hintergrundprogramm zu erstellen und in TMflow™, unsere Cobot-Programmiersoftware, einzubetten. Sie bietet die Freiheit, Plug-and-Play-Anwendungen von Drittanbietern mit C#- und WPF-Entwicklung zu entwickeln. Darüber hinaus steht ein Assistent zur Verfügung, der die Entwicklung von High-Level-Anwendungen, wie z. B. Schweißen, Palettieren und Schleifen, erleichtert und die Anpassung und Erstellung der benötigten Anwendungen erleichtert.



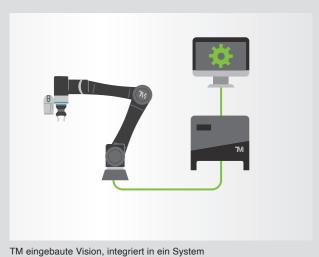
Entwickler können Knoten in ihrer eigenen Umgebung entwickeln

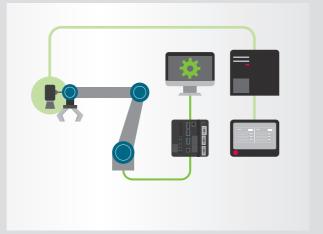


In TMflow™ einbetten mit Hilfe von Drittanbieter-Plugins

TMvision[™] – Eine perfekte Integration von Cobot und Bildverarbeitung

- · Integration von Hand und Auge für eine zeit- und arbeitssparende Lösung
- · Leistungsfähige Vision-Funktion: Die Kombination aus traditionellem maschinellem Sehen und KI-Vision bietet dem Benutzer eine umfassende Bildverarbeitungsfunktion einschließlich Bildverarbeitungspositionierung, Messung, Fehlerprüfung, OCR und Barcode-Lesen
- · Einfache Verwaltung der Roboterarm- und Bildverarbeitungsfunktionen in einer einzigen Software, wodurch die Notwendigkeit entfällt, zwei separate Programme zu erlernen und sich Gedanken über Systemkompatibilität oder Schnittstellenprobleme zu machen





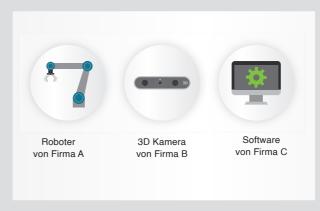
Integration von separaten Systemen für den Roboterarm und die externe Bildverarbeitung

	MT KI Cobot mit eingebauter Vision	Roboterarm + Externe Bildverarbeitung
Kamera	Alles in Einem	Erfordert einen zusätzlichen Mechanismus zur Integration
Kamera-Signalkabel und Netzkabel	Intern verlegte Kabel	Extern verlegte Kabel können zu Problemen wie verwickelten oder gezogenen Kabeln oder durch Reibung entstandenen Staub führen
System zur Erkennung von Visionen	5M Farbkamera, Autofokus, eingebaute Lichtquelle, vielseitige Anwendungen	Komplizierte Konfiguration von Objektiv, Kamera, Lichtquelle und Software
Bildverarbeitung und Roboter- programmierung	Integriert in eine Software TMflow™ für einfache Programmierung	Notwendigkeit, die Kommunikations- schnittstelle von 2 verschiedenen Softwareprogrammen zu verwalten
Ladung	Die Kosten für den Roboterarm beinhalten das Bildverarbei- tungssystem	Zusätzliche Kosten für Bildverarbeitungssoftware/ Hardware fallen an

TM 3DVision[™] – Eine Plug-and-Play 3D-Vision-Lösung ohne zusätzlichen Vision Controller und Handshaking

Wenn es sich um chaotisch angeordnete Materialien oder Schüttgut handelt, kann die Positionierungsfunktion eines Standardroboters mit 2D-Sicht aufgrund der fehlenden Erfassung der 3D-Koordinaten weniger effektiv oder ungenau sein.

Um diese Herausforderung zu meistern, wurde TM 3DVision™ eingeführt – eine 3D-Bildverarbeitungslösung mit einer speziell dafür entwickelten Plug-and-Play-3D-Kamera. Diese wurde konzipiert, um die Bandbreite der vom Vision-System erkennbaren Objekte zu erweitern und die Präzision sowohl bei der bildgestützten Positionierung als auch bei der Armbewegung deutlich zu verbessern.



Herkömmliche Lösung

Die mehr Zeit und Arbeitskosten für die Integration von Roboterarm, 3D-Kamera und Software von verschiedenen Herstellern erfordert

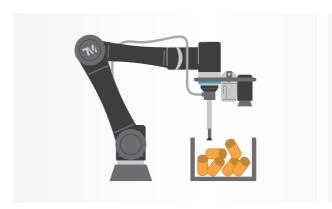


All-in-One-Lösung

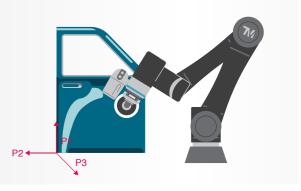
Die Integrationskosten und -aufwand, Wartungsund Verantwortungsfragen erheblich reduziert

Eigenschaften

- · Die Integration von 3D-Software und TMflow™-Schnittstelle ermöglicht eine hohe Integration und einfache Bedienung.
- · Es ist kein zusätzlicher Vision Controller und keine komplizierten System-Handshaking-Einstellungen erforderlich.
- · Kann mit der Kollisionsprüfungsfunktion verwendet werden, um mögliche Kollisionsrisiken zu vermeiden. Dies ist sehr empfehlenswert für Bin-Picking Anwendungen.







Einzelstück 3D-Positionierung



TM Al+™ Training Server

Vollständige Integration von Händen, Augen und Gehirn im Bereich der Automatisierung

TM AI+™ Training Server ist ein Software-Tool, das Sie bei der Verwaltung von Bilddaten, der Einrichtung von KI-Trainingsparametern und dem Training von KI-Modellen unterstützt. Mit der KI-Lösung können Sie mühelos ein Modell trainieren, das Ihren Anforderungen entspricht. Dieses KI-Modell kann sowohl auf den Roboterarm als auch auf das maschinelle Sehen angewendet werden und bildet somit eine leistungsstarke Kombination aus Arm (Roboter), Auge (maschinelles Sehen) und Gehirn (KI).

Die einfache und übersichtliche Benutzeroberfläche hilft dem Benutzer, die KI-Vision-Technologie schnell und bequem in die Produktion einzuführen. Das KI-Vision-System kann Qualitätsprobleme, die durch Ermüdung oder menschliche Fehler entstehen, wirksam beseitigen.

Eigenschaften

- · Eine grafische Oberfläche, die leicht zu erlernen ist.
- · Die Software ist browserbasiert und Sie können sich überall mit einem Webbrowser anmelden.
- · Alle Bilddaten, die für das Training der KI-Modelle verwendet werden, werden in einer lokalen Datenbank gespeichert, um die Sicherheit der vertraulichen Unternehmensdaten zu gewährleisten.
- · Leistungsstarke KI Bildverarbeitungstechnologie mit Funktionen wie Anomalieerkennung, Klassifizierung, Objekterkennung und semantische Segmentierung.

4 Schritte für einfaches KI Modell Training



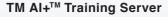








· Nehmen Sie mehrere Fotos des Objekts auf und laden Sie sie auf den TM $AI+^{TM}$ Training Server



Bilddaten sammeln

- · Wähle den Typ der Vision-Aufgabe aus: Klassifikation, Detektion, Segmentierung, Anomalieerkennung
- · Beschrifte die hochgeladenen Bildbeispiele
- Konfiguriere die Trainingsparameter und starte das Training
- · Bewertung des Trainingsresultats

Final Control of Contr

KI-Modell importieren

- · Herunterladen des trainierten KI-Modells vom Trainingsserver auf den TM Roboter oder die externe Kamera
- · Start der KI-Inferenz

im

TM Image Manager

Qualitätsrückverfolgbarkeit für Ihr Produkt aufbauen

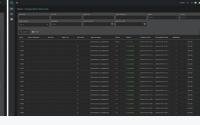
Nachdem ein Unternehmen sein Produkt an Kunden verkauft hat, muss es sich häufig mit Kundenfeedback oder Beschwerden auseinandersetzen. Daher ist ein umfassendes System zur Qualitätsverfolgung für Unternehmen unerlässlich.

TM Image Manager ist ein Software-Tool, das in hohem Maße mit der Bildverarbeitungsfunktion von TM Robot kompatibel ist. Es unterstützt Sie bei der effektiven Verwaltung der Qualitätsprüfungsprotokolle der einzelnen Produkte. Der Prüfer kann den Fortschritt der Prüfung in Echtzeit überwachen, und die Ergebnisse werden automatisch als Bilddaten aufgezeichnet. Diese Daten können jederzeit überprüft werden, um die Inspektionsgenauigkeit zu erhöhen. Darüber hinaus kann für jedes Produkt ein Qualitätslebenslauf erstellt werden, wodurch die potenziellen Kosten für Kundendienstaktivitäten gesenkt werden können.

Eigenschaften

- · Browserbasierte Schnittstelle für intuitive und einfache Bedienung.
- · Verwaltung von Inspektionsbildern und -ergebnissen über die Datenbank, um den Anforderungen an Sicherung und Suche gerecht zu werden.
- · Der Benutzer kann die Bilder der Qualitätsprüfung jederzeit nach verschiedenen Kriterien wie Zeit, Arbeitsauftrag, Barcode usw. filtern.
- · Der Prüfer kann die Bilder der Inspektion mit dem Standardartikel vergleichen, um die Wahrscheinlichkeit von Fehleinschätzungen zu verringern.
- · Der Benutzer kann die Prüfkonfiguration planen und entwerfen, um die Position, das Ergebnis und den Fortschritt der Prüfung in Echtzeit zu überwachen.



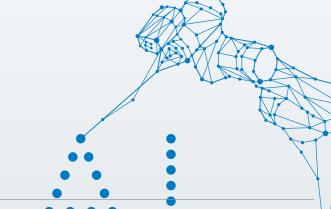




Konfigurationsüberprüfung und Fortschrittsbewertung

Backup und Suche des Überprüfungsverlaufs

Unterstützung einer menschlichen Doppelüberprüfungsschnittstelle





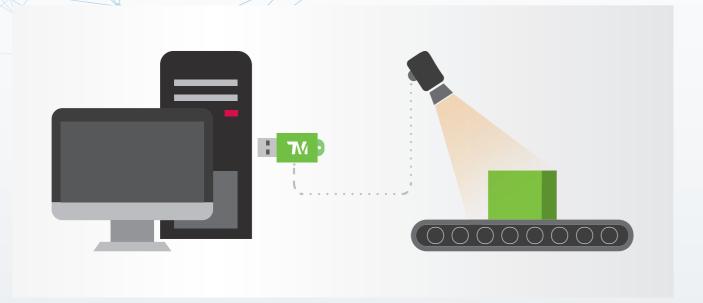
TM Al+™ AOI Edge

Die intelligente Funktionssoftware, die Ihnen hilft, TMvision™ an allen erforderlichen Stellen in dem Betrieb einzusetzen

TMvision™, eine der bekanntesten Funktionen des MT Cobot, wird jetzt flexibler in der Bereitstellung. Wenn Sie Anforderungen für die Einrichtung reiner visueller Arbeitsbereiche in der Fabrik haben oder mehrere Kameras in einem einzigen visuellen Arbeitsbereich benötigen, wird TM Al+™ AOI Edge die beste Lösung für Sie sein, um Ihre Implementierungskosten zu optimieren und gleichzeitig die Anforderungen an visuelle Funktionen zu erfüllen.



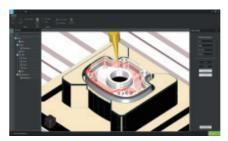
- · Einfache Integration von TM AI+™ zur Verbesserung von Präzision und Umfang der AOI Inspektion.
- · Unterstützung der TM Plug&Play™ Kamera, um Zeit bei der Kameraintegration zu sparen.
- Die benutzerfreundliche TMflow[™] Schnittstelle ist leicht zu beherrschen.
 Erfahrene Mitarbeiter müssen keine neue Software erlernen.
- · TM AI+[™] AOI Edge ist kompatibel mit persönlichen und industriellen Computern, die in Produktionslinien verwendet werden. Durch Anschluss einer externen Kamera an einen Computer können Benutzer TMvision[™] nutzen, um Aufgaben wie Defektinspektion und Messung durchzuführen.





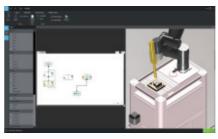
TMstudio Pro

TMstudio Pro ist eine Offline-Programmiersimulationssoftware für MT KI Cobot, mit der Benutzer Mehrroboter-Simulationsszenen erstellen können, ohne einen physischen Roboter zu benötigen.



1. Eine Szene erstellen

- · CAD-Datei importieren statt im wirklichen Leben aufzubauen
- Erstellen Sie einen Pfad für den Roboter aus CAD
- · Simulieren Sie mehrere Roboter in der gleichen virtuellen Szene



2. Programmieren

- · Programmieren Sie genauso wie bei der Verwendung von TMflow™
- · Importieren oder exportieren zwischen TMstudio Pro und Roboter
- · Testen Sie Ihr Projekt und TMcraft Node in der virtuellen Szene



3. Simulieren

- Visualisieren Sie die Reichweite des Roboters in einer virtuellen Szene
- Überprüfen Sie die Kollisionserkennung und korrigieren Sie Ihre Lösung
- · Schätzen Sie die Zykluszeit des Roboters ein

Eigenschaften



Validierung

Erkennt Kollisionen, stellt die Reichweite des Roboters sicher und validiert den Arbeitsbereich während der Programmierung, wodurch Fehler während der Laufzeit minimiert werden.



Zeitersparnis

Planen Sie Ihren Roboter-Einsatz effizient, ohne im wirklichen Leben Roboter-Arbeitsstationen einzurichten.



Zuverlässige Planung

Programmieren Sie Ihr Robotersystem mit genauer Zykluszeit.



Erhöhen Sie den Umsatz.

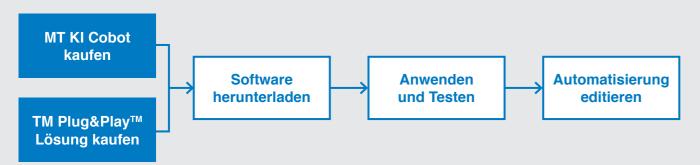
Erleichtern Sie den Benutzern die Planung, Simulation und Präsentation von Lösungen für Endkunden, um Widersprüchlichkeiten/Einwendungen und Klärungen im Detail zu ermöglichen und den Verkaufserfolg zu steigern.

TM Plug&Play™ Lösung

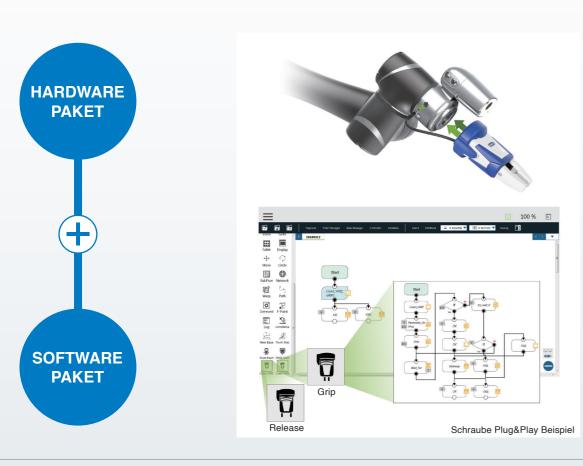
Alle führenden Roboter-Peripheriegeräte arbeiten mit Techman Robot zusammen und haben gemeinsam TM Plug&Play™ entwickelt, eine Suite, die verwandte Software und Hardware integriert.

Alle Software und Hardware sind getestet und verifiziert, damit der Benutzer das Softwarepaket herunterladen und auf die von ihm erworbene Hardware anwenden kann. Dies kann die Zeit und die Arbeitskosten, die für die Herstellung von Hardware und die Programmierung für die Automatisierung erforderlich sind, erheblich reduzieren.

Innerhalb von 5 Minuten einsatzbereit



Einfache, effiziente und schnelle Einführung der Produktionslinie



Plug&Play: TM-zertifiziert, perfekt integriert und nach der Installation einsatzbereit



TM Robot arbeitet mit Anbietern von Peripheriegeräten zusammen, um ein umfassendes TM Plug&PlayTM-Ökosystem zu entwickeln. Jedes zertifizierte TM Plug&Play-Produkt wurde von TM Robot und den Peripheriegeräteanbietern kalibriert und getestet. Dadurch wird sichergestellt, dass die Benutzer eine optimale Benutzererfahrung und die zuverlässigste Roboterbetriebsqualität erhalten.













AIR-3002022 -TMAI+ Training Server

FlexiBowl® Kit for TM

ARH350A Kit for TM

ATI 9105-TM-Axia80

Industrial Camera

RCKL/RHLF/RLSH -TM Gripper



COBOTRACKS

Linear Motion

Plug&Play for MT









ACF-K Active Contact



Industrial Camera





Electric Gripper X-series



Ensenso N36/N46

Adaptive Grippe

DH-3 TM Kit





3De-chain





KILEWS Screw Driver Solution



All-in-One Gripper for TM Robot (3-Finger)





NABFII Robot Flex



NITTOSFIKO Pick and Drive System PD400TM



Sander





OnRobot Screwdriver



Pickit 3D Vision Solution



RoboDK Simulation and Offline



FTS-300-TM-KIT



Adaptive Gripper,

2-Finger-85/140-TM-Kit



FXCB





Changing by SCHUNK

Techman Robot

SCHUNK



SCHUNK Collaborative gripping EGP-C





CHY2B-S80







Magnet Gripper Unit for

GRIP KIT-CR-PRO-L

HRC-03TM-Kit

Universal Mobile Stand

M	7-S
	Modell

IVI -	<u> </u>									
Мо	dell	MT-5S	MT-6S	MT-7S	MT-12S	MT-14S	MT-20S	MT-25S	MT-30S	
Gev	vicht	23,9 kg	35,5 kg	22,9 kg	33,3 kg	33 kg	33,3 kg	81,6 kg	80,6 kg	
Maximale	e Nutzlast	5 kg	6 kg	7 kg	12 kg	14 kg	20 kg	25 kg	30 kg	
Reich	nweite	946 mm	1800 mm	758 mm	1300 mm	1100 mm	1300 mm	1902 mm	1702 mm	
Gelenk-	J1, J2, J4, J5, J6				+/- 3	860 °				
bereiche	J3	+/- 158 °	+/- 166 °	+/- 152 °	+/- 162 °	+/- 159 °	+/- 162 °	+/- 166 °	+/- 170 °	
	J1	010.9/5	100 %/5	010.9/5	100		130 °/s	100	9/2	
	J2	210 °/s	130 °/s	210 °/s	130) °/s	95 °/s	100	1°/S	
Geschwindig-	J3			210 °/s			125 °/s	130	°/s	
keit	J4			005.0/-			160 °/s	195	°/s	
	J5			225 °/s			190 °/s	210	°/s	
	J6			450) °/s			225	°/s	
Maximale Ge	schwindigkeit	4,5 m/s 5,2 m/s					m/s			
Wiederh	olbarkeit	+/- 0,03 mm +/- 0,05 mm								
Freihei	tsgrade	6 Drehgelenke								
	Ctouorgorät	Digitaleingang: 16 / Digitalausgang: 16								
E/A-	Steuergerät	Analogeingang: 2 / Analogausgang: 2								
Anschlüsse	Anschlüsse Werkzeug- verbindung		Digitaleingang: 3 / Digitalausgang: 3							
			DO_0 (DO-0/AI) / DO_1 (DO-1/RS-485-) / DO_2 (DO-2/RS-485+)							
E/A-Strom	versorgung		24 \	V 2.0 A für de	en Steuerkas	ten; 24 V 1.5	A für Werkz	eug		
IP-Klass	ifizierung			IP65 (Ro	oboterarm)*(1	P54 (Steue	erkasten)			
Typischer Str	romverbrauch	240 Watt				Watt				
Temp	eratur	0-50 °C								
Saub	erkeit	ISO Klasse 3								
Stromve	rsorgung	100~240 VAC, 50~60 HZ 200~240 VAC, 50~60 HZ								
E/A-Sch	nittstelle	2 x COM, 1 x HDMI, 3 x LAN, 2 x USB 2.0, 4 x USB 3.0								
		RS-232/RS-422/RS-485, Ethernet, Modbus TCP/RTU (master & slave)								
Kommu	Kommunikation		Optionally support specified network card of PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT, CC-Link(optional)*(2)							
Programmier	rumgebungen	TMflow(Flussdiagramm), TMscript(Skript-basiert), TMcraft(Entwicklungsprogramm)					nm)			
Zertifiz	zierung		TÜV certificated ISO 13849-1, ISO 10218-1, ISO/TS 15066 SGS certificated UL1740, CAN/CSA Z424-14 (R2019) CE, NSF/ANSI 169 (optional), SEMI S2 (optional)							

KI & Robot Bilderverarbeitung					
KI Funktion	Klassifizierung, Objekterkennung, Segmentierung, Erkennung von Anomalien, KI OCR				
Applikation	Positionierung, 1D/2D-Barcode-Lesung, OCR, Defekterkennung, Messung, Montagekontrolle				
Positionierungsgenauigkeit	2D Positionierung: 0.1 mm				
	TM Landmark 3D-Positionierung (der Arbeitspunkt liegt 100/200/300mm vom Landmark entfernt): 0.10/ 0.20/ 0.33 mm*(3)				
Sicht der Hand (integriert)	Autofokussierte Farbkamera mit 5M Auflösung, Arbeitsabstand 100mm ~ ∞				
Sicht der Hand (optional)	Unterstützt maximal 2× GigE 2D Kameras oder 1× GigE 2D Kamera + 1× 3D Kamera* ⁽⁴⁾				

ΛA	
IVI	-5X

Mo	dell	MT-5SX MT-6SX MT-7SX MT-12SX MT-14SX MT-20SX MT-25S				MT-25SX	MT-30SX			
Gev	vicht	23,6 kg	35,2 kg	22,6 kg	33 kg	32,7 kg	33 kg	81,3 kg	80,3 kg	
Maximale	Nutzlast	5 kg	6 kg	7 kg	12 kg	14 kg	20 kg	25 kg	30 kg	
Reich	weite	946 mm	1800 mm	758 mm	1300 mm	1100 mm	1300 mm	1902 mm	1702 mm	
Gelenk-	J1, J2, J4, J5, J6				+/- 3	860 °				
bereiche	J3	+/- 158 °	+/- 166 °	+/- 152 °	+/- 162 °	+/- 159 °	162 °/s	+/- 166 °	+/- 170 °	
	J1	210.8/2	120 %	210.8/2	120) °/s	130 °/s	100	1 %/0	
	J2	210 °/s	130 °/s	210 °/s	130) ⁻ /S	95 °/s	100	1-75	
Geschwindig-	J3			210 °/s			125 °/s	130	°/s	
keit	J4			005.9/5			160 °/s	195	i °/s	
	J5			225 °/s			190 °/s	210	°/s	
	J6			450) °/s			225	i °/s	
Maximale Ge	schwindigkeit			4,5	m/s			5.2	m/s	
Wiederh	olbarkeit	+/- 0,03								
Freiheit	tsgrade				6 Dreh	gelenke				
	Ctanagagat	Digitaleingang: 16 / Digitalausgang: 16								
E/A-	Steuergerät	Analogeingang: 2 / Analogausgang: 2								
Anschlüsse	Anschlüsse Werkzeug-		Digitaleingang: 3 / Digitalausgang: 3							
	verbindung	DO_0 (DO-0/AI) / DO_1 (DO-1/RS-485-) / DO_2 (DO-2/RS-485+)								
E/A-Strom	versorgung	24V 2.0A for control box, 24V 1.5A for to		A for tool	ol					
IP-Klassi	fizierung			IP65 (F	Robot Arm)*(1)	; IP54 (Conti	rol Box)			
Typischer Str	omverbrauch	240 Watt				Watt				
Temp	eratur	0-50 °C								
Saub	erkeit	ISO Class 3								
Stromve	rsorgung	100~240 VAC, 50~60 HZ 200~240 VAC 50~60 HZ								
E/A-Sch	nittstelle	2 x COM, 1 x HDMI, 3 x LAN, 2 x USB 2.0, 4 x USB 3.0								
9		RS-232/ RS-422/ RS-485, Ethernet, Modbus TCP/RTU (master & slave)								
Kommunikation		Optionally support specified network card of PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT, CC-Link(optional)*(2)								
Programmier	umgebungen	TMf	flow(Flussdia						mm)	
Zertifiz	zierung		TÜV S	certificated GS certificate CE, NSF/AN	ISO 13849-1 ed UL1740, (ISI 169 (optic	, ISO 10218- CAN/CSA Z4 onal), SEMI	-1, ISO/TS 19 24-14 (R201 S2 (optional)	5066 9)		

	KI & Robot Bilderverarbeitung
KI Funktion	
Applikation	N/A
Positionierungsgenauigkeit	N/A
Sicht der Hand (integriert)	
Sicht der Hand (optional)	Unterstützt maximal 2x GigF

1x GigE 2D Kamera +

neras oder .amera*⁽⁴⁾

erden, dass in praktischen Anwendungen ngsprogrammierungsmethoden, die sich

^{*(}i) Der IP65-Roboterarm wird im 3. Quartal 2025 verfügbar sein.
*(ii) Bitte wenden Sie sich für detaillierte Spezifikationen an den Vertrieb oder einen Händler.
*(ii) Die Daten in dieser Tabelle wurden vom TM-Labor gemessen und der Arbeitsabstand beträgt 100mm. Es sollte beachtet werden, dass in praktischen Anwendungen die relevanten Werte aufgrund von Faktoren wie der Umgebungslichtquelle vor Ort, Objekteigenschaften und Bildverarbeitungsprogrammierungsmethoden, die sich auf die Anderung der Genauigkeit auswirken, unterschiedlich sein können.
*(ii) Auf der offiziellen Website von TM Plug&Play finden Sie Kameramodelle, die mit dem TM Robot kompatibel sind.

^{*&}lt;sup>(1)</sup> Der IP65-Roboterarm wird im 3. Quartal 2025 verfügbar sein.
*⁽²⁾ Bitte wenden Sie sich für detaillierte Spezifikationen an den Vertrieb oder einen Händler.
*⁽³⁾ Die Daten in dieser Tabelle wurden vom TM-Labor gemessen und der Arbeitsabstand beträgt 100mm. Es sollte die relevanten Werte aufgrund von Faktoren wie der Umgebungslichtquelle vor Ort, Objekteigenschaften die auf die Änderung der Genauigkeit auswirken, unterschiedlich sein können.
*⁽⁴⁾ Auf der offiziellen Website von TM Plug&Play finden Sie Kameramodelle, die mit dem TM Robot kom, December 100 der 100 des 100 dem 100 de

MT-SM

Mo	dell	MT-5SM	MT-6SM	MT-7SM	MT-12SM	MT-14SM	MT-20SM	MT-25SM	MT-30SM		
Gew	vicht	23,9 kg	35,5 kg	22,9 kg	33,3 kg	33 kg	33,3 kg	81,6 kg	80,6 kg		
Maximale	Nutzlast	5 kg	6 kg	7 kg	12 kg	14 kg	20 kg	25 kg	30 kg		
Reich	weite	946 mm	1800 mm	758 mm	1300 mm	1100 mm	1300 mm	1902 mm	1702 mm		
Gelenk-	J1, J2, J4, J5, J6				+/- 3	360 °					
bereiche	J3	+/- 158 °	+/- 166 °	+/- 152 °	+/- 162 °	+/- 159 °	+/- 162 °	+/- 166 °	+/- 170 °		
	J1	210 °/s	130 °/s	210 °/s	130) °/s	130 °/s	100 °/s			
	J2	210 /5	130 75	210 75	130		95 °/s	100	75		
Geschwindig-	J3			210 °/s			125 °/s	130	°/s		
keit	J4			225 °/s			160 °/s	195	o °/s		
	J5			225 /5			190 °/s	210	°/s		
	J6			450) °/s			225	o °/s		
Maximale Ge	schwindigkeit	4,5 m/s 5,2 m/s						m/s			
Wiederh	olbarkeit	+/- 0,03 mm +/- 0,05 mm									
Freiheit	tsgrade	6 Drehgelenke									
	Ctawawawät	Digitaleingang: 16 / Digitalausgang: 16									
E/A-	Steuergerät	Analogeingang: 2 / Analogausgang: 2									
Anschlüsse	Werkzeug-	Digitaleingang: 3 / Digitalausgang: 3									
	verbindung	DO_0 (DO-0/AI) / DO_1 (DO-1/RS-485-) / DO_2 (DO-2/RS-485+)									
E/A-Strom	versorgung	24 V 2.0 A für den Steuerkasten; 24 V 1.5 A für Werkzeug									
IP-Klassi	ifizierung				IP65 (Rob	oterarm)*(1)					
Typischer Str	omverbrauch	240 Watt	240 Watt				Watt				
Temp	eratur	0-50 °C									
Saub	erkeit	ISO Klasse 3									
Stromve	rsorgung	24~60 VDC 48~60 VDC						VDC			
E/A-Sch	nittstelle	2 x COM, 1 x HDMI, 3 x LAN, 2 x USB 2.0, 4 x USB 3.0									
		RS-232/RS-422/RS-485, Ethernet, Modbus TCP/RTU (master & slave)									
Kommunikation		Optionally support specified network card of PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT, CC-Link(optional)*(2)									
Programmier	umgebungen	TM	flow(Flussdia	gramm), TM	script(Skript-	basiert), TM	craft(Entwick	lungsprograr	mm)		
Zertifiz	tierung		TÜV S	certificated GS certificate CE, NSF/AN	ISO 13849-1 ed UL1740, (ISI 169 (optio	, ISO 10218- CAN/CSA Z4 onal), SEMI	TÜV certificated ISO 13849-1, ISO 10218-1, ISO/TS 15066 SGS certificated UL1740, CAN/CSA Z424-14 (R2019) CE, NSF/ANSI 169 (optional), SEMI S2 (optional)				

KI & Robot Bilderverarbeitung					
KI Funktion	Klassifizierung, Objekterkennung, Segmentierung, Erkennung von Anomalien, KI OCR				
Applikation	Positionierung, 1D/2D-Barcode-Lesung, OCR, Defekterkennung, Messung, Montagekontrolle				
	2D Positionierung: 0.1 mm				
Positionierungsgenauigkeit	TM Landmark 3D-Positionierung (der Arbeitspunkt liegt 100/200/300mm vom Landmark entfernt): 0.10/ 0.20/ 0.33 mm*(3)				
Sicht der Hand (integriert)	Autofokussierte Farbkamera mit 5M Auflösung, Arbeitsabstand 100mm ~ ∞				
Sicht der Hand (optional)	Unterstützt maximal 2× GigE 2D Kameras oder 1× GigE 2D Kamera + 1× 3D Kamera*(4)				

TM Al+ Training Server Installationsanforderungen

Software Anforderungen						
TM AI+ Training Server Software-Version: Ver. 2.14						
Hardware Anforderungen						
Betriebssystem	Ubuntu 20.04 LTS Desktop *(1) (64-bit)					
CPU (Zentralprozessor)	7th Generation Intel® Core i7 Processors oder jünger					
Arbeitsspeicher	32 GB oder höher					
Grafikkarte	Es werden nur NVIDIA-Grafikkarten mit Turing- und Ampere-Mikroarchitektur unterstützt*(2) *(3) die Empfehlungen lauten wie folgt: · NVIDIA GeForce RTX 30-Serie (3060 12GB oder mehr) · Professionelle NVIDIA RTX-GPUs (A4000 16 GB oder mehr) · Professionelle NVIDIA Quadro RTX-Grafikprozessoren (4000 oder höher)					
Speicherkapazität	2 TB oder mehr (SSD empfohlen)					
Kommunikationsschnittstelle	Ethernet					
Sprachauswahl	EN, TW, CN, DE, ES, FR, JP, KO, PT, TH, VI					

^{*(2)} Andere Grafikkarten als NVIDIA, wie AMD und Intel, werden nicht unterstützt.

TM Image Manager Installationsanforderungen

Software Anforderungen						
TMflow Software-Version: Ver. 2.14	TMflow Software-Version: Ver. 2.14					
Hardware Anforderungen						
Betriebssystem	Ubuntu 20.0					
CPU (Zentralprozessor)	Intel i7 oder neuer					
Arbeitsspeicher	16GB oder mehr					
Speicherkapazität	SSD 2TB oder mehr					
Kommunikationsschnittstelle	Ethernet					
Sprachauswahl	EN, TW, CN					
Einschränkungen	Exklusive Kompatibilität mit MT KI Cobot und TM AI+ AOI Edge Lizenzgebühren werden basierend auf der Anzahl der verbundenen Geräte festgelegt, mit einem Maximum von 10 Geräten*(1) Unterstützt gleichzeitige Bildübertragung für bis zu 10 Geräte*(2)					
*(2) Techman Robot kann den normalen B	d das System keine maximale Grenze für die Anzahl der Geräteverbindungen mehr festlegen. etrieb für bis zu 10 verbundene Geräte garantieren. Überschreiten dieses Limits kann Benutzer perlastungsprobleme zu bewerten, wie z.B. reduzierte Systemleistung.					

Anforderungen für das TMstudio Pro System

Hardware Anforderungen	
Betriebssystem	Windows 10 oder neuer
CPU (Zentralprozessor)	Intel I7 Gen 7+, AMD Ryzen+
Prozessorkern	4
Arbeitsspeicher	16 GB RAM
Speicherkapazität	C-Laufwerk 30 GB verfügbaren SSD-Speicherplatz
Bildschirmauflösung	1920×1080 oder höher

TM Broschüre DE - Stand 05/2025 - V1.0

^{*&}lt;sup>(1)</sup> Der IP65-Roboterarm wird im 3. Quartal 2025 verfügbar sein.
*⁽²⁾ Bitte wenden Sie sich für detaillierte Spezifikationen an den Vertrieb oder einen Händler.

Silte wenden Sie sich für detaillierte Spezifikationen an den Vertrieb oder einen Handler.
 Die Daten in dieser Tabelle wurden vom TM-Labor gemessen und der Arbeitsabstand beträgt 100mm. Es sollte beachtet werden, dass in praktischen Anwendungen die relevanten Werte aufgrund von Faktoren wie der Umgebungslichtquelle vor Ort, Objekteigenschaften und Bildverarbeitungsprogrammierungsmethoden, die sich auf die Änderung der Genauigkeit auswirken, unterschiedlich sein können.
 *(4) Auf der offiziellen Website von TM Plug&Play finden Sie Kameramodelle, die mit dem TM Robot kompatibel sind.

^{*(3)} Grafikkarten anderer NVIDIA-Mikroarchitekturen, wie z. B. die GeForce RTX 40-Serie in der Ada Lovelace-Mikroarchitektur, werden nicht unterstützt.

Die Produktangaben dienen nur zur Information. Die MayTec Aluminium Systemtechnik GmbH übernimmt keine Verantwortung für Fehler oder Auslassungen. Die Produktdaten können jederzeit ohne Vorankündigung geändert werden.



mail@maytec.de www.maytec.de

Zentrale:

Gewerbering 16 82140 Olching Deutschland

The smart way to connect

