

人机共融，更安全，更智能！



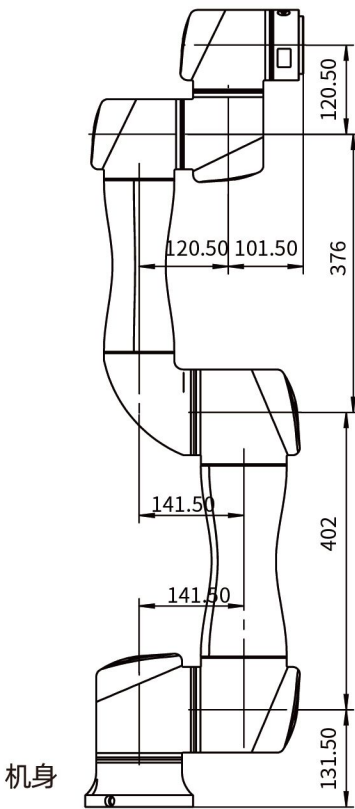
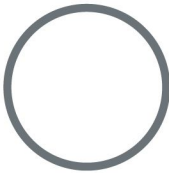
协作 Cobot Assistant 机器人

CAe视觉系列本体

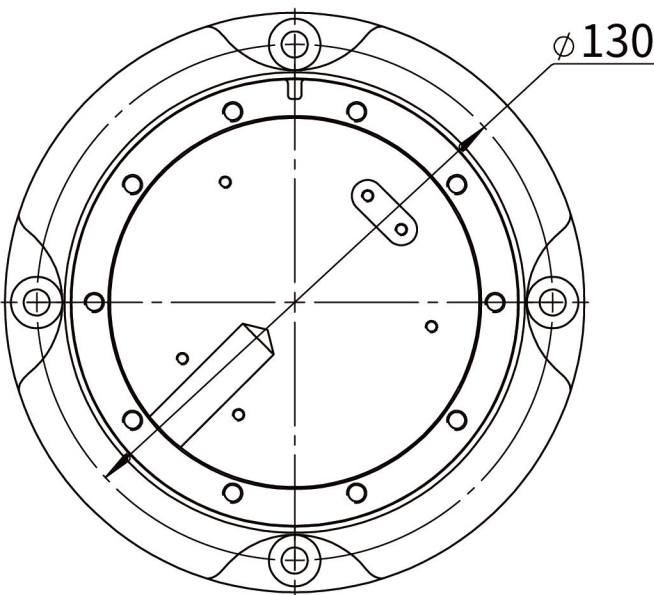
Cobot Assistant (CA) 系列搭载Eyes视觉模块，可以赋予机器人眼睛和大脑，能快速识别工件特征与变化，定位更精准，帮助您在任何场景应用中更灵活高效。



标配相机系统，选配手眼校准软件包，支持现场快速构建手眼应用



IIMT-CA5



底座

图：CAe视觉示意图 型号：IIMT-CA3/5/10/16

产品功能

自研伺服关节模组
自动生成路径

免定位
AI智能学习

自动辨识
专属定制

产品参数



VZ 00AB
ON Semiconductor® 1/4 "CMOS sensor
2592×1944px
帧频：11fps
黑色/彩色

采集	异步、程序控制或外部高速触发、全帧和局部扫描（AOI）、无叠影
处理器	赛灵思Zynq双核Cortex-A9 ARM，频率2×866MHz（含FPGA）
图像/数据存储器	512MB SDRAM
闪存	程序和数据 16GB Flash EPROM（非易失性存储器），系统可编程
数字I/O	2路输入/4路输入，快速触发输入和输出
接口	100Mbit以太网
电源电压	12-24V +/-20%DC
尺寸	80×45×20mm（该尺寸不含VZ00AB机型）
特点	可选配FPGA以用于图像处理

应用场景



人机共融，更安全，更智能！

协作

Cobot Assistant

机器人

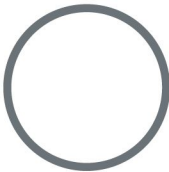


CAf力控系列本体

Cobot Assistant (CA) 系列搭载Force力控传感系统后，相当于增加了一个敏锐的“触觉”，可以采集与物体的接触力，有效控制您的机器人更精准、更高效、更柔顺地进行碰撞检测和定位。



● 标配六维力传感系统，选配力控应用包，支持快速开展力控应用搭建



六维力传感器



大量程六维力传感器



数字量六维力传感器



超大量程六维力传感器

图：CAf力控示意图 型号：IIMT-CA3/5/10/16

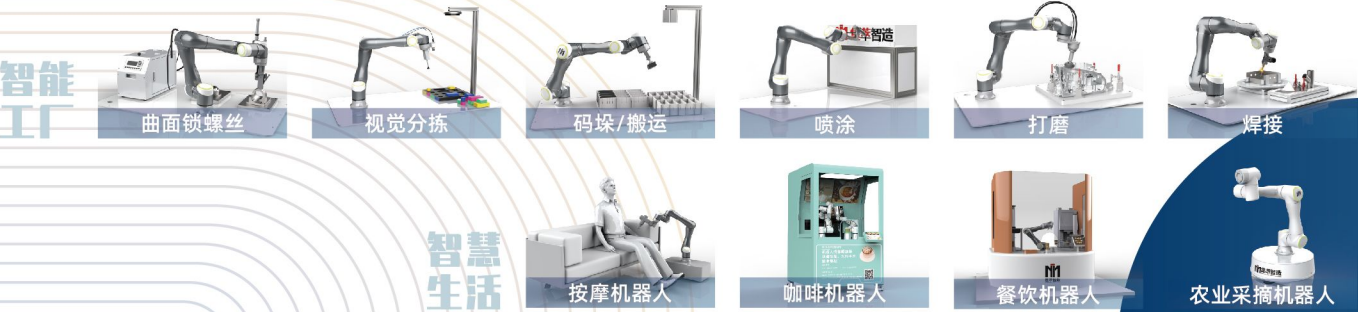
深度集成
力位混合控制

阻抗控制
精准力输出

产品参数

型号	IIMT-CA3	IIMT-CA5	IIMT-CA10	IIMT-CA16
负载	3kg	5kg	10kg	16kg
工作半径	600mm	900mm	1300mm	1000mm
自重	12.78kg	20.4kg	32kg	30.8kg
速度	关节最大180°/s 工具端平均：1m/s	关节最大150°/s 工具端平均：1.6m/s	关节最大120°/s 工具端平均：2m/s	关节最大120°/s 工具端平均：1m/s
精度	±0.03mm		±0.05mm	
可检测最小碰撞力	30N		50N	
碰撞后响应延长时间	≤ 0.1s			
功耗	典型工况下200W	典型工况下300W	典型工况下500W	
编程	图形化用户界面、12 寸触摸屏带固定支架、TCP/IP 接口脚本 (指令) 编程、C/C++ 编程接口			
安全认证	CE认证，CNAS认证，5 项安全配置，参照 EN ISO 13849-1:2008、PLD			
质保时间	1年			
包装配件清单	机械臂本体、控制柜、操作面板、电源连接线、使用说明书、合格证			
自由度	6轴			
材质	铝合金，ABS 塑料			
通信接口	TCP/IP 100Mbit、ModbusTCP			
控制箱 I/O 端口	16路数字输入、13路数字输出、4路模拟输入			
控制箱尺寸	442×122×462mm			
防护级别	IP54			
环境温度	0 ~ 45℃			
环境湿度	25~85%（无冷凝）			
电源	200-240VAC，50/60Hz			

应用场景



Brushless Torque Motor

永磁无刷力矩电机

功率扭矩密度高
转矩波动小

伺服带宽高
过载能力大

产品参数

协作机器人

参数	PSM-4	PSM-6	PSM-8	PSM-10	PSM-13
电压 (V)	48	48	48	48	48
扭矩(N·m)	0.2	0.4	0.95	1.8	3.2
速度(rpm)	4200	3800	3600	3000	2600
功率(W)	110	180	290	420	580
重量(g)	120	160	240	450	1040

足式机器人

参数	EM-5	EM-9	EM-12
电压 (V)	48	48	48
峰值扭矩(N·m)	1.7	4.2	11.5
速度(rpm)	3800	3000	1300
功率(W)	210	450	650
重量(g)	140	400	1000

医疗机器人

参数	LCM-3	LCM-6	LCM-8	LCM-13
电压 (V)	24	48	48	48
扭矩(N·m)	0.09	0.45	1.05	2.9
速度(rpm)	13000	3800	3600	2700
功率(W)	80	180	300	590
重量(g)	30	130	260	980

飞行机器人

参数	AM-6	AM-8	AM-10	AM-14
最大电压 (V)	52	52	52	52
最大电流 (A)	25	40	80	100
KV值 (rpm/v)	130	120	120	110
重量(g)	240	160	500	1200

集萃智造自研无刷电机，采用独特的极槽数、短节距分数槽设计理念，结合先进的多物理场仿真工具将电机的性能发挥到极致，具有优越的低齿槽转矩、低转矩波动、高效率、高密度输出等特性。

协作机器人方向对电机的力矩输出密度提出一定要求，电机需具有转矩波动小、效率高、生产成本低等特点。



协作机器人



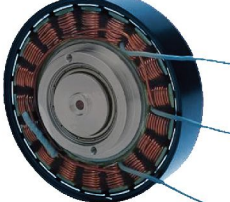
足式机器人

足式机器人方向对电机的力矩输出密度提出较高要求，电机需具有高爆发和线性度好等特点。

医疗机器人方向对电机的转矩波动、速度、精度、安全性等提出较高要求，电机需具有齿槽转矩极小、振动噪音小、可消毒等特点。



医疗机器人



飞行机器人

飞行机器人方向对电机的可靠性、效率、调节特性等提出一定要求，电机需具有启动快，调节范围广，噪声低等特点。

应用场景



协作机器人



服务/新零售机器人



手术机器人



双臂护理机器人



足式机器人



轻旋翼机器人