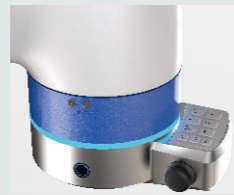


极具便利的交互方式



Pilot 7的灵动手柄带来的高灵敏拖动示教+末端精细微调/点位编辑按键。解决了传统方式需要用户在机器人、示教器来回操作的问题，只需在机器人上即可快速插入/编辑多个点位，并进行轨迹复现。



灵动手柄

集合常用示教编程快捷键，提升使用效率

- 拖拽示教
- + 位置微调
- + 插入/编辑点位
- + 轨迹复现



CNC工厂复合机器人物料移栽及机床上下料

行业:3C / 汽车零部件



打磨车间复合机器人物料移栽及打磨上下料

行业:3C / 电子制造业



手机零部件自动检测上下料生产线

行业:汽车零部件



精密螺丝锁付

行业:3C

版权所有©广东天机智能系统有限公司，保留一切权利。
非经广东天机智能系统有限公司书面同意，任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本手册内容的部分或全部，并不得以任何形式传播。

免责声明

本文档可能含有预测信息，包括但不限于有关未来的财务、运营、产品系列、新技术等信息。由于实践中存在诸多不确定因素，可能导致实际结果与预测信息有较大的差别。因此，本文档信息仅供参考，不构成任何要约或承诺。广东天机智能系统有限公司可能修改上述信息，恕不另行通知。



广东天机智能系统有限公司

ADD: 广东省东莞市松山湖园区工业西三路6号3栋
TEL: 0769-22892095-3115
WEB: www.tianjizn.com
E-MAIL: sales@tianjizn.com



2025年02月 作成
2025年02月 印刷



高精度7轴力控协作机器人 PILOT 3/PILOT 7



重复定位精度
±0.03mm



最大负载
3/7kg



动作范围
716/1066mm



防护等级
IP50/IP54

广东天机智能系统有限公司
GUANGDONG TIANJI INTELLIGENT SYSTEM CO.,LTD.

一流的碰撞检测和力控感知

碰撞安全、力控应用、拖动示教能力大幅提升，Pilot3与Pilot7自带高精度力控传感器，能探测到0.1N的力度变化，并且将力控输出精度控制在0.5N内。与之对比，一个鸡蛋的重力约0.6N。配合10ms急速碰撞检测响应，并开放更精细的碰撞参数供调试，人机协作更安全。

随心所欲·快速部署

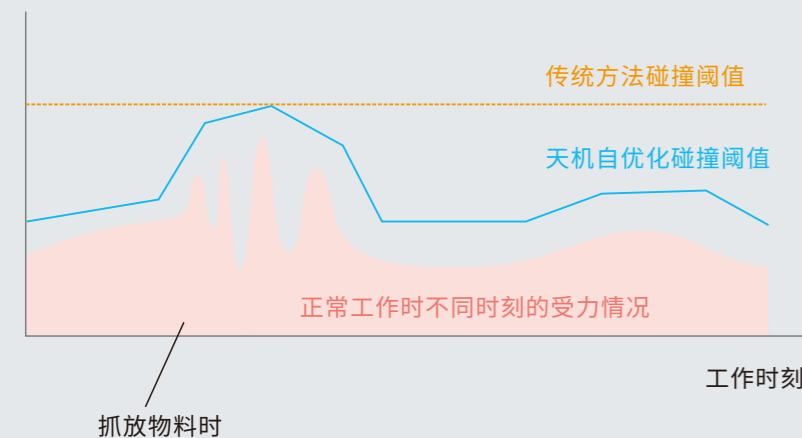
轻盈的本体重量、灵活部署。
丰富的接口，方便应用。
移动终端全覆盖。
本体360°任意角度安装。
简单易上手的控制系统，15分钟安装，半小时投入使用。



碰撞检测自优化

更具有独创的碰撞检测自优化功能，能够在工作中自采集数据自优化碰撞检测阈值，免去了繁琐的反复调试测试工作。更少的编程人力投入，更高的工作安全性。

机器人受力大小



本体参数

名称	规格	
型号	PILOT 3	PILOT 7
动作范围	716mm	1066mm
最大负载	3kg	7kg
重复定位精度	±0.03mm	±0.03mm
运动范围	J1	±170°
	J2	±120°
	J3	±170°
	J4	-70°/+150°
	J5	±170°
	J6	±120°
	J7	±170°
最大速度	J1	180°/s
	J2	180°/s
	J3	180°/s
	J4	180°/s
	J5	180°/s
	J6	225°/s
	J7	225°/s
质量	6.5kg	36kg
防护等级	IP50	IP54
安装方法	任意角度	任意角度

控制柜参数

外型尺寸:320(宽)×150(高)×422(深) 毛重:9kg 防护等级:IP20

位置控制方式:绝对值编码器 加减速控制方式:软件伺服控制

接地:工作接地(接地电阻100Ω以下)专用接地 输入输出信号:标配16DI,标配16DO

电源规格:输入单相 AC220V(±10%) 50/60Hz(±2%),输出DC48V(±10%)

通讯接口:以太网TCP/IP标配、EtherCAT标配

外形尺寸与运动范围 (单位:mm)

