



用于下一代手术机器人的 紧凑型高性能电机

利用我们的专用电机和应用专长，为您的先进手术机器人注入活力。科尔摩根运动控制专为机器人量身打造。

设计更加紧凑的手术机器人关节

- **最大限度地提高应变波减速机的性能。**TBM2G 电机可与非常适合手术机器人关节的应变波（谐波）减速机一起使用，易于集成，并可实现出色性能。
- **优化转矩，同时最大限度地降低温升，减小尺寸和重量。**TBM2G 电机采用紧凑轻巧的封装，可实现出色的转矩密度和低温升。
- **构建功能更多样的机器人。**我们提供一系列绕组变体，可根据各种总线电压和速度要求优化 TBM2G 电机性能，包括非常适合电池供电机器人和移动机器人的绕组。

减少机械臂关节宽度

- **设计更窄的机械臂关节。**根据 D^2L 规则，力臂直径增加一倍可在不减小转矩的情况下将叠片长度减小四倍。
- **提高外科医生的灵活性。**通过使用 TBM2G 电机，外科医生就可以在微创手术中将机械臂尽可能地置于接近平行的位置。

打造更小、更轻的机器人柱和患者检查台

- **以更小的占用空间实现所有所需性能。**与同级别的其他伺服电机相比，AKM2G 电机可在小 20% 的空间内产生相同的转矩。
- **构建更具市场价值的手术机器人系统。**利用更轻巧、更紧凑的 AKM2G 电机，新型机器人系统可节省其在手术室内的占用空间，可在更小的手术室内使用，甚至可以移动使用。

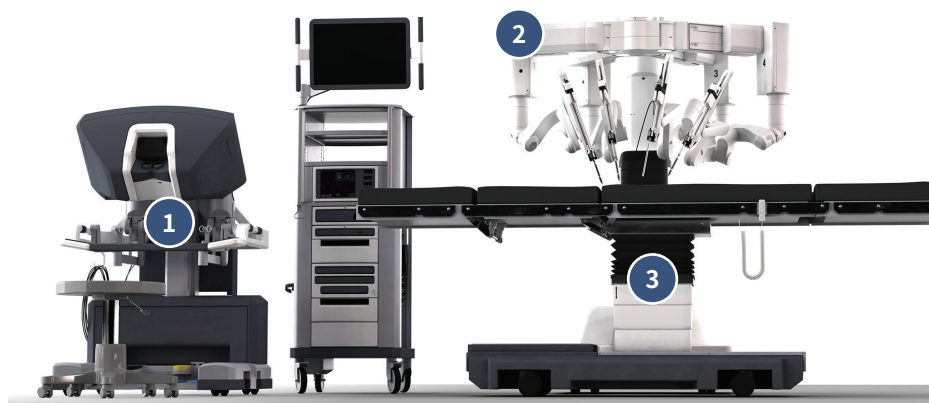


适用于外科手术机器人的科尔摩根运动控制解决方案

1. 手术控制台：高转矩密度电机可最大限度地减小控制台的空间和重量。齿槽补偿、振动抑制和噪音消除功能确保精确控制。

2. 机械臂：使用叠片长度最短的高性能无框电机，可实现更窄、更轻的机械臂关节，并提供高清晰度的控制。

3. 患者检查台：精确、低齿槽伺服电机可实现平稳、安静的操作以及与手术器械同步的无限定位。



手术应用中的科尔摩根电机

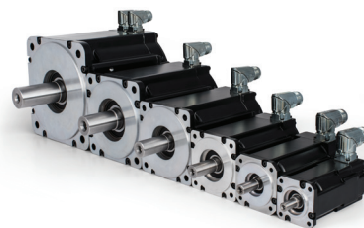
TBM2G 无框力矩电机



最大限度地减小机器人关节设计的有效宽度，同时优化性能。

- 有七种框架尺寸可选，每种尺寸都可在轴向紧凑的封装中输出高转矩。
- 在所有速度和能量需求下，保持一致的平滑度和承载力。
- 温升低，确保所有关节部件的可靠运行。
- 带集成式霍尔传感器和嵌入式热传感器，无需增加叠片长度。

AKM2G 伺服电机



提高新设计和现有机器人的性能，同时最大限度地减小尺寸和重量。

- 与尺寸类似的伺服电机相比，转矩平均增加 30%。
- 绕组、底座、连接器、反馈设备、热传感器、制动抱闸及其他选项。
- 可提供低压型号

关于科尔摩根

科尔摩根在运动控制领域拥有 100 多年的经验，提供高性能、可靠的电机、驱动器、线性执行器、AGV 控制解决方案和自动化平台，享誉业界。我们提供的突破性解决方案在性能、可靠性和易用性方面更胜一筹，为机器制造商提供无可争议的市场优势。