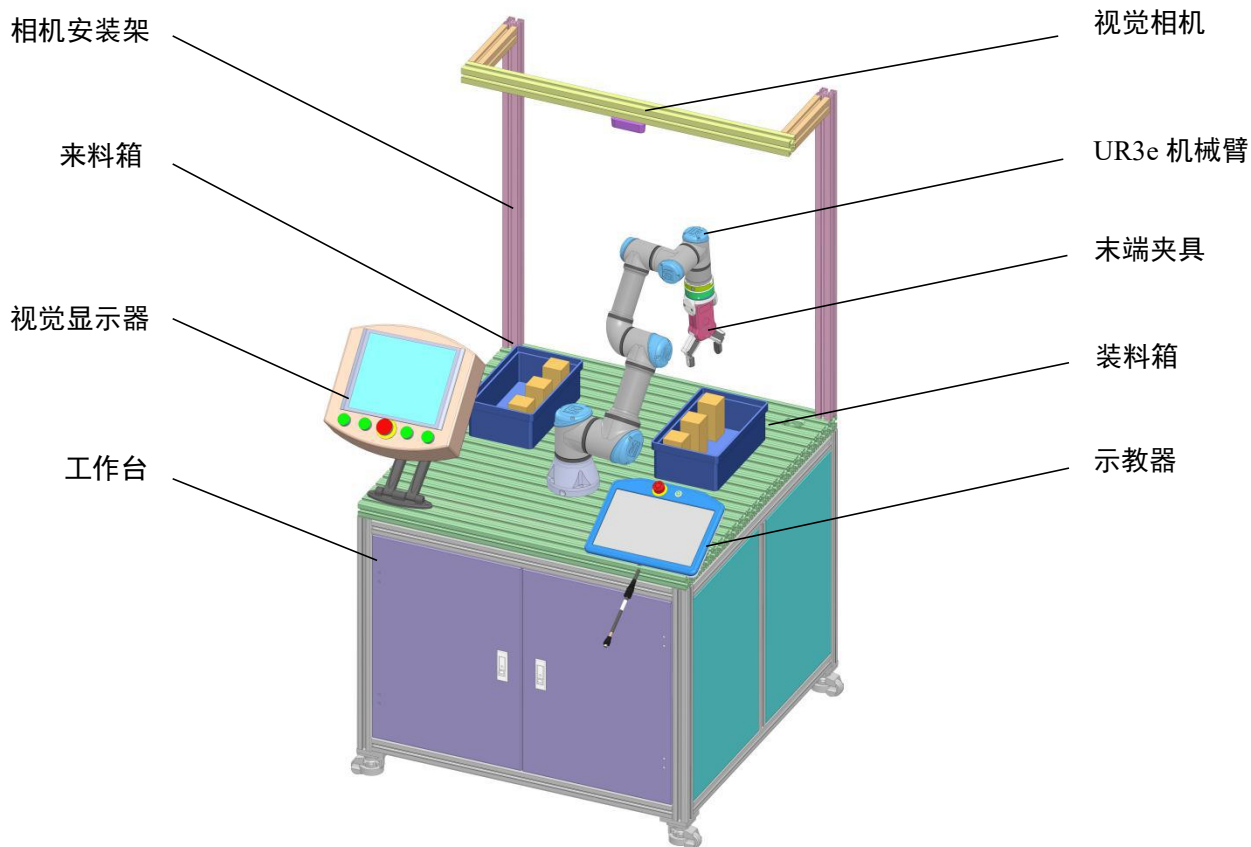


青龙2号

协作机械臂实验台



安全协作性高

协作机械臂实验台选用的UR3e协作式机器人，具有小巧、功能强大的特点，搭配灵活的OnRobot夹具，非常适合轻型装配作业和自动化作业等应用场合。同时无需使用围栏，柔性化控制，安全可靠。

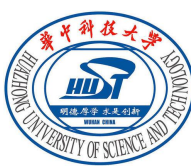
可拓展性强

协作机械臂实验台支持机器人示教器进行在线示教编程、离线脚本编程、以及ROS驱动控制编程。支持C++、python编程语言，进行基于视觉的物料识别抓取实训。同时平台预留了空间，可以用于后续其他应用的扩展。

配套课程

协作机械臂实验台配有实验指导书及配套教程、视觉抓取C++代码、ROS驱动控制代码，通过理论知识与仿真实验相结合，快速掌握教学实验平台理论知识与开发实践。

使用我们机器人的高校用户

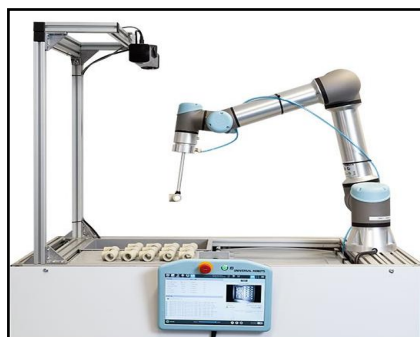


技术规格



机械臂关节数	6 关节	末端力控传感器	力 x, y, z:	RG2 夹持器行程	110mm
关节旋转范围	±360° 第六轴无限旋转		范围: 30N 分辨率: 1N 精度: 3.5N	RG2 夹持器负载	2kg
机械臂典型 TCP 速度	1m/s		扭矩 x, y, z:	RG2 夹持器精度	0.2mm
机械臂负载	3kg		范围: 10Nm 分辨率: 0.02Nm 精度: 0.1Nm	深度相机测量范围	最大 10m
机械臂工作范围	500mm			深度视场 (FOV)	87°±3° × 58°±1° × 95°±3°
机械臂重复定位精度	±0.03mm			深度输出分辨率和帧率	1280 x 720 90 帧/秒

示例应用



联系我们，了解更多信息

武汉京天电器有限公司
 WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LIMITED
 地址: 武汉市洪山区光谷时代广场 A 座 1908
 公司官网: www.jingtianrobots.com

Email: 18062020228@qq.com
 Tel: 027- 8752 2889
 刘经理: 180 6202 0228
 李经理: 180 6202 0229