

青龙2号

6轴全力控协作机械臂实训平台



安全协作性高

青龙2号协作机械臂实验台选用的ABB最新款协作式机器人，共有6个关节，每个关节都配备了扭矩传感器，具有出众的功率和力限制性能。采用圆形几何结构，无夹压点。安全性能通过PLd及Cat 3认证。一旦感知到与操作人员之间的意外接触，就会立即停止运行。

易于设置，操作便捷

青龙2号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。机身配置快捷按钮交互性更强，可在机器人任意位置进行引导式编程。可使用Wizard简易编程软件，ABB示教器安装有SafeMove配置应用程序。

速度更快，效率更高

青龙2号协作机械臂实验台的最大工具中心点（TCP）速度最高可达每秒2.2米，比同级别协作机械臂速度更快，因此在相同时间内完成的工作量也更多。工作范围可达950mm，比同级别（5公斤负载）协作机器人增加12%。由OmniCore控制器驱动，具有一流的运动控制能力。

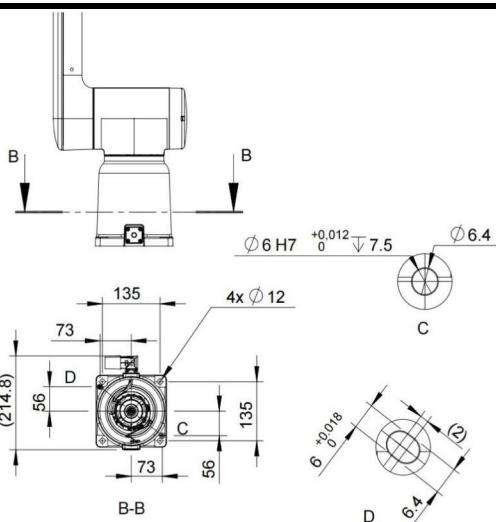
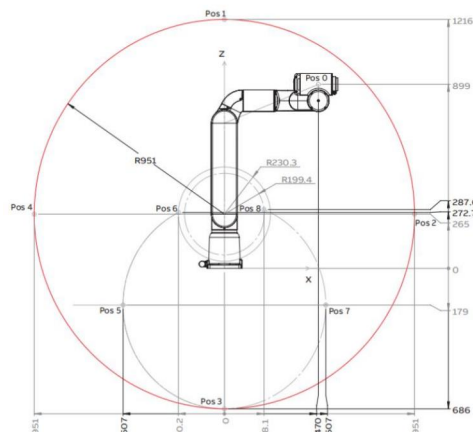
使用柳树车库青龙2号的高校用户



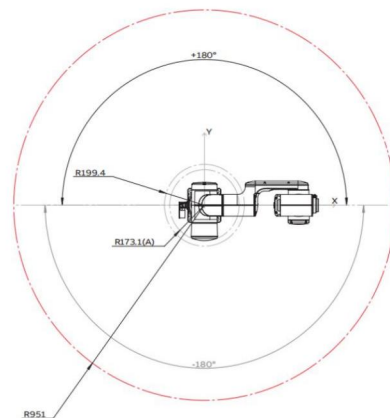


技术规格

工作范围图例，侧视图



顶视图



规格

机器人版本	工作范围 (mm)	负载 (kg)	手臂负载 (kg)
CRB 15000	950	5	无*
轴数	6		
防护等级	IP54		
安装方式	任意角度，包括水平安装、壁挂式安装、倒置安装		
控制器	OmniCore C30		
电源	24V/2A 电源		
信号	4 路信号(用于IO, 现场总线,或以太网)		
工装法兰	ISO 9409-1-50标准		
安全性	包含SafeMove协作软件；安全功能全部通过PL d Cat 3认证		

性能

最大TCP 速度	2.2 m/s
最大TCP 加速度	11.8m/s ²
最大TCP 加速度(正常运动控制 @额定负载)	36.9m/s ²
最大TCP 加速度(紧急停止 @额定负载)	61.6m/s ²
0-1 m/s的加速时间	0.097 s
重复定位精度	0.05 mm
1 kg拾料节拍25 × 300 × 25 mm	0.66 s

物理参数

机器人工作台尺寸	1200 × 900 × 800mm (长宽高)
显示屏	75寸4K超高清

远程云操控



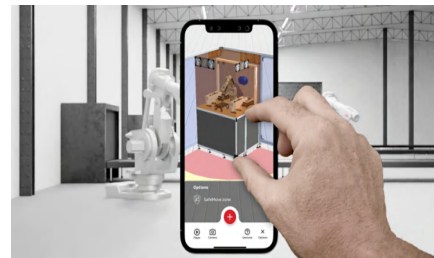
JingTianCloud京天云 (选配)

提供校园网云技术，实现了与校内各地的老师和同学的实时协作。



RobotStudio数字孪生 (选配)

一流的虚拟控制器，提供50个数字仿真节点，轻松匹配数字世界和现实。



AR Viewer (选配)

在移动设备上随时随地可视化AR中的机器人解决方案。

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：武汉市洪山区鲁磨路宝谷创新创业中心东湖机器人实验室

公司官网：www.jingtianrobots.com

TEL: 18062020216 (华中) 18062020229 (华北)

18572830796 (华东) 18062020220 (华南)



微信搜一搜

京天机器人