

## 模块化 可用于抓取和操纵任务的自适应机械臂

# KINOVA® GEN3



开放的技术适用于简单任务或复杂AI和机器学习

无论您的专业知识如何，Gen3机器人平台都可以让您测试并将您的想法变为现实：

- › 动态抓取
- › 深度学习
- › 移动操作
- › 基于视觉的操作
- › 灵巧的组装
- › 触觉和更多

使用新的示教模式、首选工具和语言快速开始操纵您的机器人

通过我们丰富的 Kinova® Kortex™ 开放式 API 软件和轻松集成会使得您的项目上升到一个新的水平

- › ROS, MATLAB® and Simulink® 功能包
- › 1kHz的闭环低电平控制
- › C++ and Python 环境中的高级编程
- › Gazebo and MoveIt 仿真环境
- › 可以在任何电脑和移动设备上通过直观的Web应用程序连接

**Kinova Gen3 机器人** 专为现实环境中的安全性，效率和控制而设计

- › 超轻量
- › 易携带
- › 高效节能
- › 最佳负载重量比

另外，您可以使用Kinova出色而可靠的服务和支持。

[www.jingtianrobots.com](http://www.jingtianrobots.com)

可选的  
集成2D/3D视觉模块

高级  
和初级控制

开放式  
末端执行器接口模块

集成扭矩传感器的  
智能执行器

# KINOVA GEN3 ULTRA LIGHTWEIGHT ROBOT

## 技术规格

### 主要

自由度	6 DoF	7 DoF
负载 (全臂展 连续)	2.0 kg	2.0 kg
(中等臂展 连续)	4.0 kg	4.0 kg
自重	7.2 kg	8.2 kg
最大臂展	902 mm	902 mm
最大笛卡尔运动速度	50 cm/s	50 cm/s
启动后关节运动范围 (软件限制)	无限	
供电电压	18 to 30 VDC, 额定24 VDC	
平均功耗	36 W	
防护等级	IP33	
工作温度	-30 °C to 35 °C	
传感器	力矩, 位置, 电流, 电压, 温度, 加速度计和陀螺仪	

### 接口

软件	Kinova Kortex™
内部通信	2 x 100 Mbps Ethernet
API 兼容性	Windows 10, Linux Ubuntu 18.04, ROS Melodic
编程语言	C++, Python, MATLAB®
基本接口	USB, Ethernet, HDMI, Wi-Fi, Digital I/O
末端执行器接口	RS-485, Ethernet, GPIO, PC, UART, 24 V supply @1A
控制系统频率	1 kHz
初级控制	位置, 速度, 电流, 力矩
高级控制	笛卡尔 位置/速度, 关节 位置/速度, 力, 力矩

### 视觉(可选)

色彩传感器	分辨率, 帧率 (fps), 视场(FOV): 最高 1920 x 1080 @ 最高30 fps; FOV 最高65 +/- 3° (对角线) Focusing range: 30 cm to infinity
深度传感器 (Intel® RealSense™)	分辨率, 帧率 (fps), 视场(FOV): 最高480 x 270 (16:9) @ 最高30 fps; FOV 72 +/- 3° (对角线) 最小深度距离 (min-Z): 18 cm