

## KINOVA<sup>®</sup> Gen3 超轻型机械臂

### 产品简介

KINOVA<sup>®</sup>Gen3 超轻型机械臂是原有Kinova第二代机械臂的升级版, 专为研究领域开发, 在沿袭原有机械臂的安全性及人机交互性的优势下, 又内置视觉系统, 并提供开放式的末端连接接口, 便于用户搭配不同的末端执行器使用。



### 产品优势



支持ROS



嵌入式视觉



无限关节旋转



嵌入式控制器



7自由度冗余控制



全关节内置扭矩传感器

### 应用领域

- 🎯 科研教育
- 🎯 机器视觉
- 🎯 医疗手术
- 🎯 智能轮椅
- 🎯 服务机器人

www.jingtianrobots.com

### 产品参数

自由度	7 DOF /6DOF	传感器	七关节扭矩传感器
	8.2 kg/7.2 kg (含相机, 不含夹爪)		电流, 电压, 温度, IMU等
负载	4 kg (持续负载, 中等臂展) 2 kg (持续负载, 全臂展)	视觉模块	2D: Omnivision OV5640
工作半径	902 mm		3D: Intel <sup>®</sup> RealSense™ Depth Module D415
供电电压	18 ~ 30VDC (额定24 VDC)	API兼容性	Windows10, Linux Ubuntu 16.04 or 18.04, ROS Kinetic or Melodic
平均功率	36 W	末端接口	RS-485, Ethernet, GPIO, PC, UART, 24 V supply @1 A
通信方式	Ethernet	推荐夹爪	Robotiq两指夹持器
	Wi-Fi	编程语言	C++, Python, Matlab
	USB 2.0 (Xbox手柄用)		



### 连接性

控制器不但使您能够以多种便利方式轻松连接机器人, 还能适应多种应用需求。

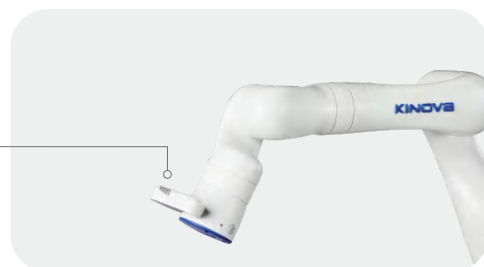
- > Wi-Fi
- > 蓝牙
- > 两个USB A型接口 (操纵杆)
- > Micro USB接口
- > 以太网接口 (1 Gbps)
- > HDMI 接口 (二维视频)
- > 用户扩展接口 (GPIO、电源)
- > 电源接头

### 伺服模式

直接访问各个单独的驱动器 (1 kHz闭环控制)。

### 嵌入式视觉

KINOVA<sup>®</sup> Gen3超轻型机器人自始至终围绕研究人员的需求研制, 是首款内置离散二维和三维视觉传感器的机器人, 非常适合基于视觉的机器人控制。



### 接口模块

便捷连接各种末端执行器、仪器和传感器。

- > RS-485
- > 以太网100Mbps
- > GPIO
- > I<sup>2</sup>C
- > UART
- > 电源



微信搜一搜

京天机器人