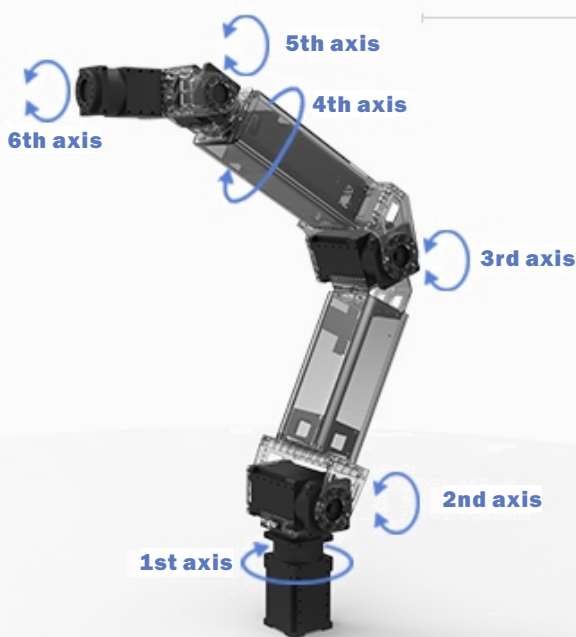


Manipulator

多用途普及型
Robotis机械手臂



产品特点



由Dynamixel PRO舵机构成的六自由度机械手臂

模块化设计, 易于维护

适用于中小型作业的负载

ROBOTIS Manipulator-H: 3 kg

ROBOTIS Manipulator-L: 1 kg

轻量化设计, 便于放置

ROBOTIS Manipulator-H: 5.5 kg

ROBOTIS Manipulator-L: 4.5 kg

活动范围宽阔

ROBOTIS Manipulator-H: 645 mm

ROBOTIS Manipulator-L: 633 mm

高精度反复作业能力

ROBOTIS Manipulator-H: 0.05 mm

ROBOTIS Manipulator-L: 0.1 mm

USB接口, RS-485通信

提供Robotis机械臂SDK, 便于编写程序

(提供正/逆运动学、梯形速度控制的模型)



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1907、1908

Tel: 027- 8752 2899

公司官网: www.jingtianrobots.com

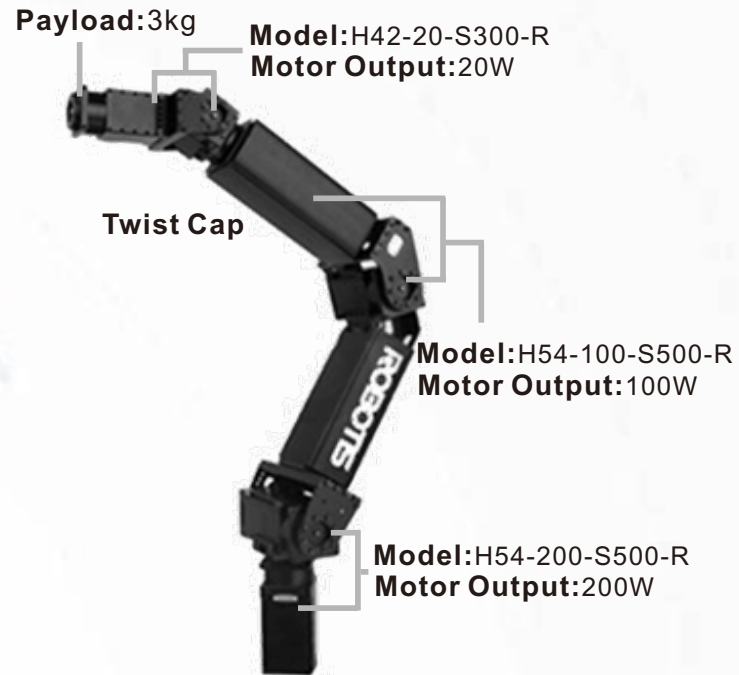
180 6202 0228 刘女士

Email: 18062020228@qq.com

180 6202 0219 吴女士

Manipulator-H

指标类型	参数
自由度	6
负载 (kg)	3
重复定位精度 (mm)	0.05
速度 (每关节,* /s)	180
重量 (kg)	5.5
延展范围 (mm)	645
额定电压 (VDC)	24
通讯	RS-485 (多点总线)
电力 (关节)	200W: 2个
	100W: 2个
	20W: 2个
软件	专用软件SDK



Manipulator-L

指标类型	参数
自由度	6
负载 (kg)	1
重复定位精度 (mm)	0.1
速度 (每关节,* /s)	120
重量 (kg)	4.5
延展范围 (mm)	633
额定电压 (VDC)	24
通讯	RS-485 (多点总线)
电力 (关节)	50W : 3个
	30W : 1个
	10W: 2个
软件	专用软件SDK

