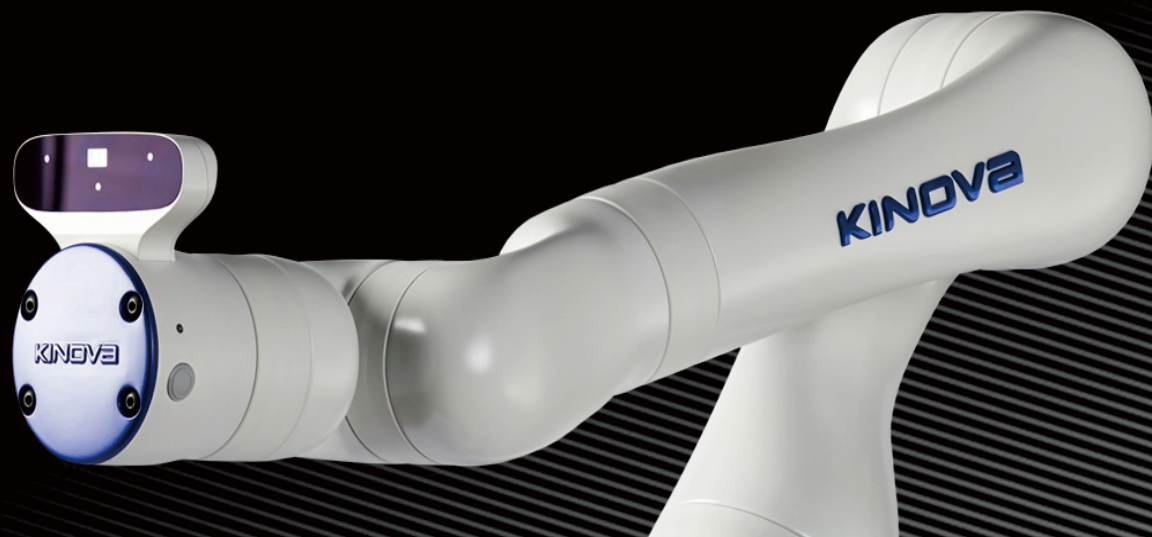


模組化與適應力強的機器手臂 適用於抓取和操作任務

KINOVA® GEN3



能用於簡單或者是複雜 AI 和機器學習任務的開放技術

無論您的專業知識如何，Gen3 機器手臂平台都可讓您輕易地使用並測試您的想法。

合作夥伴機器手臂研究應用：

- › 動態抓取
- › 基於視覺的操縱
- › 深度學習
- › 靈巧的組裝
- › 移動操縱
- › Haptics 和更多...

使用新的教學模型以及首選的工具和語言, 能讓您快速使用機器手臂

使用 KINOVA® KORTX™ 開放的 API 軟體, 能輕鬆地將您的計畫提升到下一個層次。

- › ROS, MATLAB® 和 Simulink® packages
- › 閉迴路, low-level control at 1KHz
- › 高階程式語言 C++ 和 Python 環境
- › Gazebo 和 MoveIt 模擬環境
- › 直覺的網頁應用程式可以由桌上型或移動裝置進行連接

KINOVA GEN3 機器手臂專為現實環境中的安全性, 效率和控製而設計

- › 超輕量
- › 便攜性
- › 高效節能
- › 最佳負載重量比

可選購
嵌入式 2D/3D
視覺模組

HIGH-LEVEL
LOW-LEVEL] 控制

開放式末端執行器
介面模組

內嵌扭力感測器的
智能致動器

KINOVA GEN3 超量型機器手臂

技術規格

GENERAL

自由度	6 DoF	7 DoF
有效載荷* (full-range continuous)**	2.0 kg	2.0 kg
(mid-range continuous)	4.0 kg	4.0 kg
總重量*	7.2 kg	8.2 kg
最大工作範圍	891 mm	902 mm
最大 Cartesian 平移速度	50 cm/s	50 cm/s
啟動後的制動器關節範圍 (軟體限制)	無限	
電源電壓	18 to 30 VDC, 24 VDC (額定電壓)	
平均功率	36 W	
防水防塵等級	IP33	
工作溫度	-30 °C to 35 °C	
感測器	扭力, 位置, 電流, 電壓, 溫度, 加速度和陀螺儀	

INTERFACES

軟體	KINOVA® KORTX™
Internal communications	2 x 100 Mbps Ethernet
API 兼容性	Windows 10, Linux Ubuntu 18.04, ROS Melodic
程式語言	C++, Python, MATLAB®
基本介面	USB, Ethernet, HDMI, Wi-Fi, Digital I/O
末端執行器介面	RS-485, Ethernet, GPIO, PC, UART, 24 V supply @1 A
控制系統頻率	1 KHz
Low-level control	Position, velocity, current, torque
High-level control	Cartesian position/velocity, joint position/velocity, force, torque

視訊模組(選購)

顏色感測器模組	取像頻率 (fps), 視場 (FOV): up to 1920 x 1080 @ up to 30 fps; FOV up to 65 +/- 3° (對角線) 景深: 30 cm to infinity
深度感測器模組 (Intel® RealSense™)	取像頻率 (fps), 視場 (FOV): up to 480 x 270 (16:9) @ up to 30 fps; FOV 72 +/- 3° (對角線) 最小深度距離 (min-Z): 18 cm

*無夾具

**動作中 規格未經驗證，可能會發生變化。



掌宇股份有限公司
K&H MFG. CO., LTD.

台北總公司: 新北市三重區自強路四段8號5樓

TEL: (02) 2286-7786 FAX: (02) 2287-9704

南區分公司: 台南市永康區中華路12號18樓之5

TEL: (06) 311-0121 FAX: (06) 313-9624

客服專線: 0800-241-142 網址: <http://www.kandh-edu.com.tw> E-mail: infokh@kandh.com.tw

本目錄中的所有規格、圖片及特性如有變動，恕不另行通知；照片僅供參考，一切以實物為準 10907