

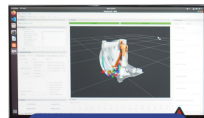
# 桌面六轴机械臂 (OBOT-VI)

桌面六轴机械臂OBOT-VI是一款适用于机器人工程、智能制造工程等相关专业实践教学的六轴工业机械臂，能有效帮助学生了解工业机器人的主要机械结构、控制方式及作业特点，了解ROS系统的软件架构，熟悉工业机器人示教器的使用方法，从而掌握机械原理、机器人示教编程、轨迹规划、机器人运动学与动力学、传感与自动控制等科目的相关知识。

## ▶ 功能亮点 Functional Highlights



支持双系统操作

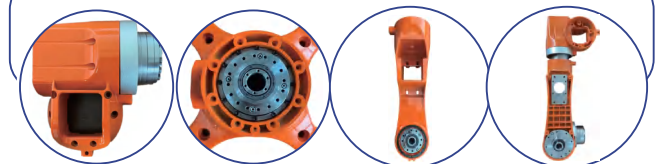


ROS开源系统



工业机器人操作系统

模块化可拆装式结构



支持多应用场景教学



轨迹规划模块

搬运模块

码垛、装配模块

夹具可快速拆装

- 1、具备典型六轴工业机器人结构全要素，模块化可拆装式结构
- 2、支持双系统示教编程（工业机器人操作系统和ROS系统）
- 3、配置搬运、码垛、装配、轨迹规划等多应用场景教学训练模块
- 4、高度轻量化，极具安全性，本体自重<13kg（不含控制器）

## » 可支撑课程:

机械设计基础、机械制造基础、机电传动控制、智能传感技术与系统、微机原理与接口技术、机器人学基础、机器人机构学、机器人控制、机电系统分析与设计/机器人系统分析与设计等。

## » 可支撑的实践项目:

机械类	控制类	综合类
<ul style="list-style-type: none"><li>机械臂零部件认知</li><li>谐波减速机认知</li><li>机械臂组装</li><li>关节传动设计与精度分析</li><li>机械臂末端执行器设计</li><li>.....</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>控制器核心器件认知</li><li>控制系统原理认知</li><li>控制系统接口程序设计</li><li>机器人电机驱动器配置</li><li>动力学模型建立与仿真</li><li>运动路径规划仿真与实现</li><li>.....</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>物块码垛任务示教器编程</li><li>物料装配任务示教器编程</li><li>轨迹规划任务示教器编程</li><li>机械臂系统分析与优化设计</li><li>工艺岛搭建与设计</li><li>产线设计与调试</li><li>.....</li></ul>

## ▶ 可支撑课程及实践项目

Supporting courses & Practical projects

## ▶ 技术参数

Technical Parameter

参数名称	参数	参数名称	参数
工作半径	650mm	外壳材质	新型分子材料
重复定位精度	± 0.1mm	各轴转动范围	J1:± 110° J2:± 50° J3:± 50° J4:± 130° J5:± 120° J6:± 180°
额定负载	1kg	各轴最大角速度	1:225°/s J2:225°/s J3:360°/s J4:360°/s J5:360°/s J6:360°/s
自由度	6	操作系统	工业机器人操作系统、ROS开源系统(选配)
底座尺寸	350mmx520mm	控制器	控制器 工业级机械臂控制器、ROS系统专用控制器(选配)
本体重量	约13kg	电源输入	电源输入 220V, 50HZ
安装方式	水平安装	接口配置	接口配置 以太网接口, VO, USB

中国(浙江)机器人及智能装备创新中心

地址:浙江省杭州市钱塘区白杨街道2号大街501号6号楼

电话:0571-28925895

邮箱:ziir@ziir-robot.com

网址:www.ziir-robot.com



扫码查看更多产品详情