

JAKA Zu[®]系列协作机器人力控s版



JAKA Zu[®] 3s



JAKA Zu[®] 7s



JAKA Zu[®] 12s



JAKA Zu[®] 18s

安装方式

安装于末端或/及底座



力觉传感器置于末端



力觉传感器置于底座

产品描述

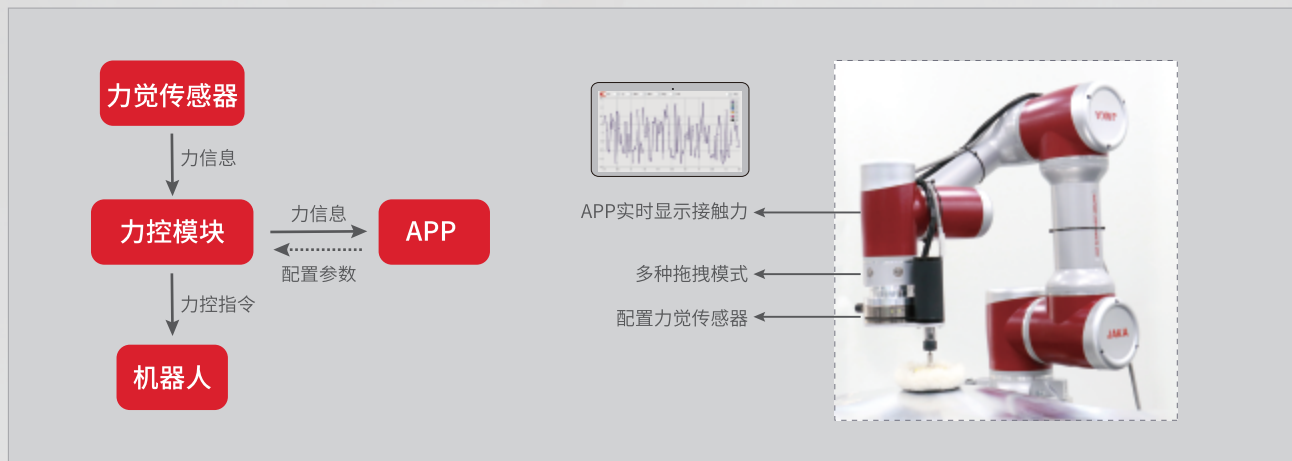
JAKA Zu系列协作机器人力控s版产品配置工业级的力觉传感器,并集成自主知识产权的力控算法,提高协作机器人本体的感知能力,为客户提供更好的人机交互体验和安全保障。提供恒力、法向跟踪和速度模式等多种力控解决方案,实现机器人的全臂碰撞检测。

基本参数

硬件平台	力觉传感器
通信接口	TCP/UDP/串口
碰撞检测最高精度	10N
恒力跟踪最高精度	1N

产品功能

- 软件界面实时显示机器人与外界接触力
- 软件界面设置安全接触力和力控参数
- 可实现机器人末端恒力控制和法向跟踪
- 可实现机器人全臂碰撞检测



力控功能示意图

使用方式

JAKA Zu系列协作机器人力控s版APP配有力控模块,可以设置安全接触力值,当外力大于安全值时,机器人立即停止;实时显示接触力值,根据应用需求设置控制参数,在程序中选择恒力或速度模式。

应用场景

JAKA Zu系列协作机器人力控s版可应用于对力控要求较高的应用场景,如装配、打磨、抛光和检测等;也适用于医疗、娱乐和教育等对人机协作安全性要求较高的场景。