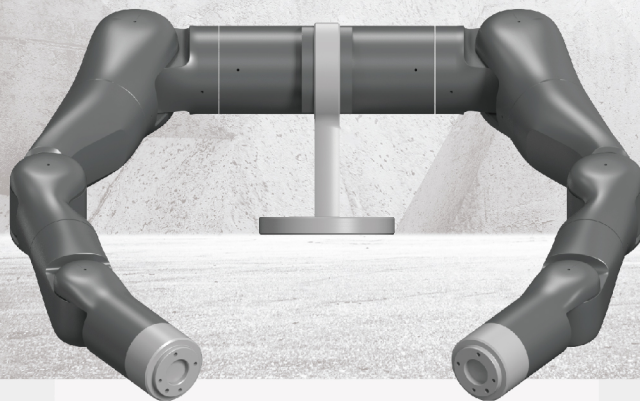


JAKA K1

人型二腕ロボット



より高い剛性
統合ジョイン

より機敏に
7自由度ヒューマノイド構成

より安全に
多重衝突保護

RoboHubの機能と利点



デュアルアーム制御、共同計画



超軽量、便利な導入



EtherCAT、高帯域幅、低遅延

製品構成

基本的
な製品の
組み合わせ



7軸力制御双腕ロボット + 取り付けブラケット



ロボハブ

アクセサリ



DHハンド



Orbbec 中軽量カメラ

無料サポート

SyncPath 両腕同期軌道計画アルゴリズム/SyncForce 両腕同期力制御アルゴリズム
SyncCalib 両腕高精度キャリブレーションアルゴリズム/ SelfAware 両腕自己衝突検出アルゴリズム

運動制御パッケージ

JAKA
Cobo π

ウェブアプリ

主なターゲットユーザー



教育大学



ヒューマノイド
ロボットスタート
アップチーム



人工知能
研究所



シンプルな
産業シナリオ
(組立、搬送)

K1 ヒューマノイド両腕ロボット製品仕様

製品特性	製品型番	K1 (5 kg)	
	定格負荷	5.0 kg	
	重量(ケーブル含む)	≈ 16 kg	
	アーム長	760 mm	
	繰り返しポジション決め精度	±0.05 mm	
	自由度	7	
	プログラミング	SDK	
動作範囲および速度	機械 アーム	動作範囲	速度
	関節1	±360°	90°/s
	関節2	±90°	90°/s
	関節3	±360°	120°/s
	関節4	-30° -135°	120°/s
	関節5	±360°	120°/s
	関節6	±90°	120°/s
	関節7	±360°	120°/s
物理性能およびその他	TCP	/	1 m/s
	定格出力	200W	
	定格電圧	48VDC	
	温度範囲	0-50° C	
	ロボットの据付	任意の角度での据付	
	ツール/Oポート	24VDC	
	材料	アルミ合金、PC	
	ケーブル長	6 m	

RoboHub の仕様

製品型番	ジャカ・ロボハブ
重さ	2.0 kg
コントローラの寸法	180x197x68mm(アンテナを除く)
CPU	インテル® Core™ i5-Gen12 プロセッサー
WIFI	WIFI 6
ハードディスク	128G SSD
ネットワークポート	LAN1〜LAN4はそれぞれ独立したギガビットイーサネットポート*を備えており、EtherCATマスターステーションとして構成できます。
入力電力	DC30V-60V
IPレベル	IP20
ツール/Oポート	2チャンネル入力/出力多重化
通信方法	イーサネット
材料	鋼、アルミニウム合金
周囲温度	0~50℃

JAKA Robotics

〒461-0004 愛知県名古屋市中区葵1丁目6-14 1F

〒441-8077 愛知県豊橋市神野新田町ルノ割33 - 3

上海: 上海市闵行区南谷路18号

常州: 江蘇省常州市武進国家高新区武宜南路377号10号ビル東棟

深セン: 広東省深セン市宝安区泰華梧桐工業園7棟501

052-908-2998

Mail: marketing@jaka.com



HP



Youtube

JAKA