

## 性能とパラメータ

### 標準構成

構成	数量
メインコントローラー	1
6軸ロボットアーム	1
ビジョンカメラ	2
昇降機構	1
移動式シャーシ	1

\* ロボットアームのオプションのエンドエフェクタには、3本指および5本指の器用ハンド、電動グリップ、ソフトグリッパーなどがあります。必要に応じて、JAKAの営業担当までお問い合わせください。

### ロボットアーム

自由度	6
最大アーム長さ	580mm
関節運動範囲	関節1: ±360° 関節2: ±125° 関節3: ±130° 関節4: ±360° 関節5: ±120° 関節6: ±360°
定格負荷	2kg
電源	48 VDC
負荷時位置決め精度	±0.1mm
通信設定	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP デジタル入力2
ツールI/Oポート	デジタル出力2 アナログ入力2
ツールI/O電源	24VDC
ツールI/Oサイズ	M8

### 全体パラメータ

总自由度	12
昇降範囲	0-400mm
腰部可動範囲	±160°
首部回転範囲	±180°
頭部上下動範囲	-5°-35°
アーム耐荷重	2Kg
全体寸法	510mm*510mm*(1460-1860) mm
全体消費電力	800W
総重量	95.6kg
全体の電圧	48VDC

### AMR

寸法	510mm*510mm*280mm(長さ幅高さ)
ナビゲーション方式	レーザーレーダー
ナビゲーション精度	±20cm
駆動方式	差動駆動
連続稼働時間	10時間(負荷 50kg 時)
通信インターフェース	RJ45 有線ネットワークインターフェース + WiFi

### コントローラ

入力電源	48VDC
入力電流	≤40A
電気制御盤寸法	180×128×47 (mm)(長さ×幅×高さ)
IPクラス	IP20
電気制御盤 I/O ポート	7 ポート、入力・出力が設定可能
電気制御盤 I/O 電源	24VDC
取付け方式	パネル/レール
通信規格	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP
重量	1.1kg
材質	アルミ合金、鋼

### 視覚カメラ

深度動作範囲	0.2m - 10m
深度FoV	H: 91° / V: 66° / D: 101° ± 3°
深度画像解像度 @フレームレート	1280 x 800@30fps 640 x 400@60fps
カラーモジュール FoV	H94° / V68° / D104° ± 3°
カラー画像解像度 @フレームレート	1280 x 800@30fps 1280 x 720@60fps

# JAKA

# JAKA Lumi

## エンボディド・インテリジェンス・プラットフォーム

身体の底値を突破して千景トレーニングを助ける



JAKA Robotics  
www.jaka.com

JAKA Robotics

〒461-0004 愛知県名古屋市東区葵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:上海市閔行区南裕路18号

常州:江蘇省常州市武進國家高新区武宜南路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



# JAKA

## 製品概要

JAKA Lumi具現化知能プラットフォームは、「認知-訓練-判断-実行」を核としたワンストップ型知能訓練プラットフォームで、軽量シーン向けに設計され、商業小売、科学研究教育、生化学など多分野のニーズをカバーします。プラットフォームは12自由度協調運動システム、スマート昇降モジュール、多モーダルセンサーを統合し、JAKA+ブランドの巧みなハンドや電動グリッパーなどのエンドエフェクターを自由に搭載でき、具現化知能の完全なツールチェーンを構築し、具現化知能のコストパフォーマンスの境界を再定義し、あらゆる業界のスマート化を支援します。

## 製品特徴



## 構造と部品

