

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、ソフトグリップなどがあります。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
ツール I/O ポート	デジタル入力2
	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

総自由度	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

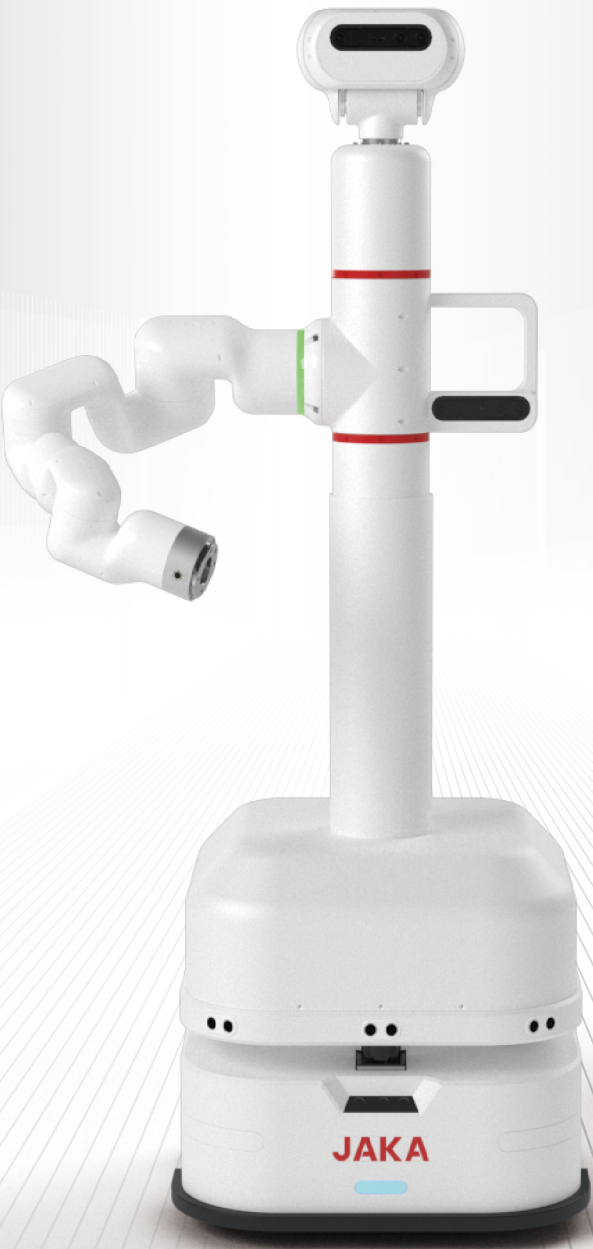
深度動作範囲	0.2m - 10m
深度FoV	H: 91° / V: 66° / D: 101° ± 3°
深度画像解像度 @フレームレート	1280 x 800@30fps 640 x 400@60fps
カラーモジュール FoV	H94° / V68° / D104° ± 3°
カラー画像解像度 @フレームレート	1280 x 800@30fps 1280 x 720@60fps

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

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

JAKAの十年以上にわたる駆動制御一体技術の蓄積を融合し、自社開発のコアコントローラーとロボットアームプラットフォームを組み合わせ、完全なツールチェーンを備え、高性能かつ低コストで業界の価格・技術の壁を打破します。

自作一体型
極致のコスト
パフォーマンス



MuJoCo、NVIDIA Isaac Sim などの主要シミュレーション環境とネイティブ互換性を持ち、データ収集からモデルデプロイまでの「仮想・実世界融合」ライフサイクルのクローズドループを実現し、AI アルゴリズムの高速移行効率を最適化します。

シミュレーション駆動
AI 学習加速装置

全工程スマート化
5分で即導入

6自由度協調ロボットアーム、360°レーザーSLAM移動シャーシ、昇降モジュール、多モーダルセンサーを統合し、「認知-訓練-判断-実行」の全工程計画を実現し、開封後すぐに使用でき、複雑なタスクに迅速に適応します。

柔軟な拡張
オープンエコ
システムの融合

負荷容量は 2kg に達し、昇降範囲は 0~400mm で、JAKA + デキシャスハンド、柔軟チャックなど多様なエンドエフェクタを自由に搭載可能で、配送、仕分け、インタラクションなど多シーンのニーズに応え、大規模言語モデルプラットフォームとの連携及び二次開発をサポートします。

構造と部品

