

手持机械臂

Handheld Manipulator



低成本，高重复定位精度
带反馈的精密伺服控制（dynamixel x 系列）



开源硬件（cad）和软件（sdk）
重量轻，操作安全可与移动机器人平台集成



记忆学习示教再现
主从控制远程跟随主机运动

手持机械臂是一款性能卓越完全开源的机器人操作平台，使用嵌入式控制板 OpenCR，模块化结构和一体化设计，拥有六种形态变形；完善的二次开发，支持 ROS、matlab 仿真、C++、Python 等编程；专为手持设计，精巧的机身超轻量级开箱即用，操作简单易上手让用户获得更好的机器人体验。机械臂的末端工具可根据用户需求进行更换，机体除了金属衔接件，其他骨架均可 3D 打印。

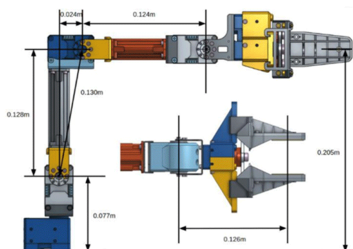
产品装箱清单

手持机械臂	用户使用手册
电源转接板	U2D2通信转换器
末端笔筒	12V电源适配器
试验箱	机械臂固定底座
螺丝刀	六角扳手
小马克笔	合格证、保修卡

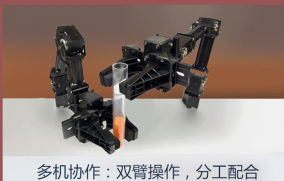
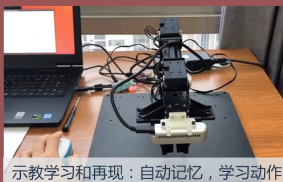


产品参数

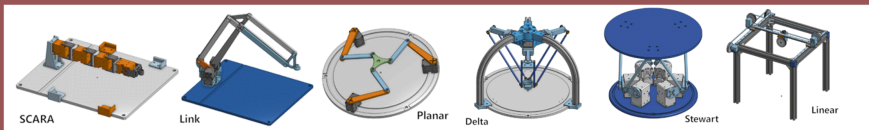
参数	Handheld Manipulator
驱动器	Dynamixel XM430-W350-T
输入电压	12V
自由度	5 (4个转动关节 + 1个夹爪)
最大负载	500g
重复定位精度	±0.2mm
最大关节转速	46 RPM
重量	0.7 kg
可达范围	380mm
夹爪行程	20~75mm
通讯协议	TTL电平多点总线
软件支持	ROS、Dynamixel SDK, Arduino, Processing
主控器	PC、OpenCR



应用场景



手持机械臂的六个变形



武汉京天电器有限公司
WuHan Jingtian Electrical CO.Limited

地址：武汉市洪山区光谷时代广场A座1908室 网址：<http://www.jingtianrobots.com>
电话/传真：027-87522899、027-87522877 邮箱：1802020228@qq.com、18062020229@qq.com
市场部：18062020228、18062020229