

水平多関節ロボットアーム アカデミック スカラロボット

物体の運搬・積み上げ等、産業用ロボットアームの動作を通じてロボットの制御技術を実習可能！

OpenRTM-aistの
対応サンプルが公開

可動範囲

③第3軸:上下±35mm ④第4軸:±150度 ①第1軸(根本):±135°
⑤第5軸:ハンド幅±10mm ※最大把持幅50mm ②第2軸(肘):±135°

組立完成済

販売価格
(税別) **38,000円**

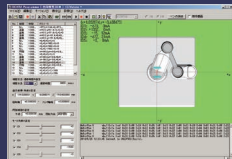
サイズ W210×D230×H200mm
重量 570g
自由度 5自由度
電源 ACアダプタ(DC5V)



二種類のプログラミング学習が可能

専用モーションエディタ SCARA Programmer

シミュレータ機能を搭載したGUI形式のソフトウェアです。シミュレータはロボット実機とリアルタイムで連動し、ポーズやモーションの教示・マウスドラッグによる実機の操縦等が可能です。



C言語サンプルソース

Microsoft Visual Studio Express(無償)などを利用して行います。また、サンプルソースとして、通信・モータ制御・座標変換・ポーズ補間など、ロボット制御に必要な基本処理を製品ページで公開します。

