



Quanser QArm

Quanser QArm to robot manipulacyjny stworzony z myślą o dydaktyce i badaniach naukowych. Jak wszystkie eksperymenty firmy Quanser został zbudowany z zachowaniem całkowicie otwartej architektury. Użytkownik ma dostęp do wszystkich sygnałów wewnętrznych, może więc bez ograniczeń tworzyć własne algorytmy sterowania i przetwarzania danych. Producent zapewnia pełne wsparcie środowiska Matlab/Simulink jak i narzędzi Open Source; Robot Operating System (ROS). Wbudowany chwytak oraz kamera RGBD dają możliwość wykorzystania urządzenia w różnych aplikacjach. Producent oferuje także cyfrowego bliźniaka tego ramienia, które pozwala na pracę z nim w warunkach domowych. To świetne rozwiązanie dla naukowców, którzy nie mają ciągłego dostępu do laboratorium oraz dla studentów, jako zdanie domowe.

Quanser QArm	
Masa	8,25 kg
Udźwig	0,25 kg
Liczba stopni swobody	4
Zakres obrotu każdego przegubu	Baza: $\pm 170^\circ$, Ramię: $\pm 85^\circ$, Łokieć: $- 95^\circ / + 75^\circ$, Nadgarstek: $\pm 167,5^\circ$
Maksymalna prędkość ruchu	90 °/s
Zasięg	750 mm
Kamera	Intel RealSense D415
Chwytak	Zintegrowany 2-stopniowy chwytak 2-palcowy
Interfejsy w bazie (kontrolerze)	PWM, Analog, SPI, UART, USB
Możliwość programowania i kontroli	Matlab / Simulink, ROS

Edu4Industry E4i Sp. z o.o. | ul. Krasieńskiego 29, 40-019 Katowice
Tel.: +48 570 270 484 | E-mail: office@edu4industry.com | www.edu4industry.com