



JAKA® | 节卡

Just Always Keep Amazing

全球柔性智能机器人领跑者



产品选型手册

PRODUCT SELECTION GUIDE



无线互联, 免示教器

节卡系列协作机器人开创性地采用了移动终端APP控制模式, 摆脱了传统笨重的示教器与冗长的控制线, 让有限空间内的示教过程变得更加得心应手。



安全协作, 碰撞保护

内置力矩反馈模块, 当碰撞力矩达到设定的力矩上限时, 机器人会及时停止, 避免导致人员受伤或设备损坏, 实现人机安全协作。



拖拽&图形化编程

手动拖拽机器人末端到相应点位, 机器人自主学习记忆完成编程, 即使零基础的应用者也可轻松示教, 人机协作更人性化。新程序即编即调, 全部过程仅需数分钟, 实现任务快速转换。





远程交互,实时监控

支持远程编程控制协作,在不再局限于地理界线的同时,节卡系列协作机器人还实现了1台移动终端对多台机器人本体的控制。现在,只需通过移动终端即可实现程序命令或任务包的远程下达。



即插即用,快速切换

节卡系列协作机器人轻盈小巧,具有安装简便、视觉识别、设备兼容性强等特点,良好的通用性与柔性特征使得节卡机器人在任何生产环境中都能真正实现即插即用、快速部署,对于小批量、多批次、定制化、短周期等生产需求应用极佳。



开放软硬件生态系统

基于Linux系统平台开发,兼容性高。用户可从Android、iOS、Windows等多平台系统,通过以太网协议(TCP/IP),工业总线Profinet, Ethernet/IP,以及Modbus与机器人远程交互。提供通用的控制接口,快速对接上下游自动化设备。

JAKA® | 节卡

产品系列矩阵



易用性

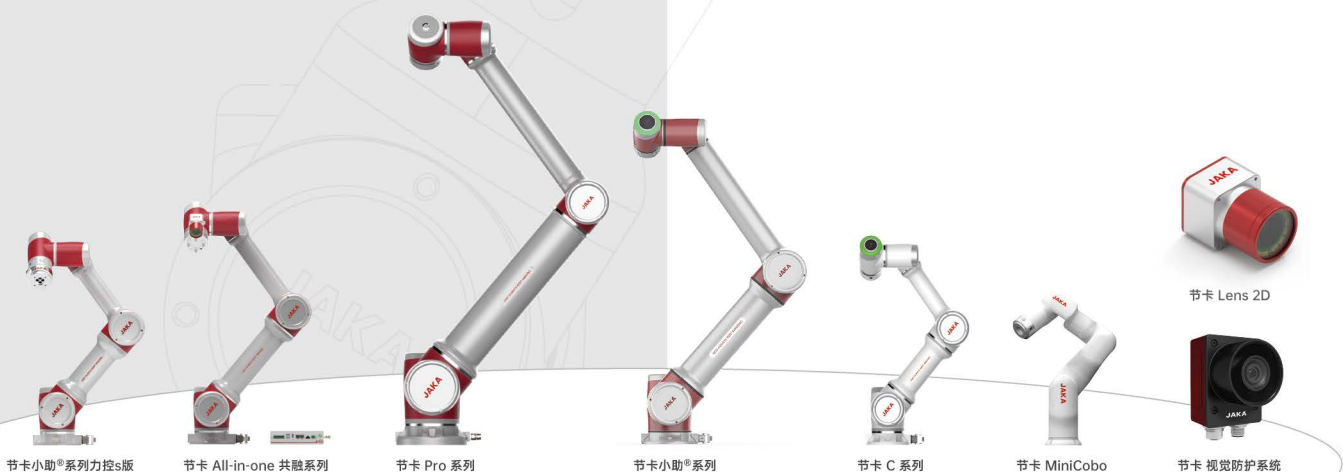
安全性

可靠性

兼容性

柔性·智能

全行业覆盖
满足不同应用场景需求

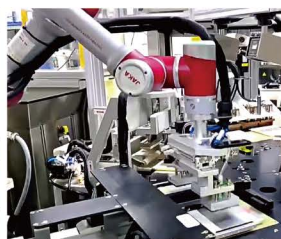


全行业覆盖

满足不同应用场景需求



节卡小助®系列协作机器人



性能全面

覆盖工业领域的全面手

- » 协作机器人的革新生力军
显著降低机器人的应用门槛, 快速对机器人进行部署和示教
- » 性能表现
点位重复度 $\pm 0.02\text{mm}$, 绝对定位精度优于 $\pm 0.5\text{mm}$
- » 适用场景
汽车及零部件、3C电子、精密制造、食品、教育、服务等



节卡小助®系列协作机器人力控s版



更智能 更安全

- » 控制器集成力控模块, 易配置、易调试、易编程
- » 产品特点



交互性

末端刚度解耦, 柔顺牵引示教



易用性

APP配置简单, 实时力值显示



实用性

多种力控模式, 恒力精度达1N



安全性

全臂碰撞检测, 自主学习监控

- » 适用场景
装配、打磨、抛光、检测、消费和教育等



柔性·智能

各有所长



节卡Pro 系列协作机器人



高防护 更可靠

满足更高等级工业环境需求

» 拓展协作机器人应用边界, 引领生产力变革与突破

» 性能表现

本体防护等级行业最高IP68, 全寿命周期高精度保持

» 适用行业

汽车及零部件、3C电子、金属机械加工、电力、农业、食品等

» 产品特点

高防护等级: 更强的环境适应性 (本体IP68), 满足更高防护等级要求的工业应用场景



全行业覆盖

满足不同应用场景需求



节卡All-in-one 共融系列协作机器人



更易用 更智慧

快速部署智慧作业

- » 采用业界最小便携控制器, 无线互联技术
- » 集成视觉模块, 通过AI、视觉技术更好的实现人机共融
- » 适用行业
3C、汽车、商业、新零售
- » 适用场景
复合机器人、3C电子、物流、机床上下料、装配等



柔性·智能

各有所长



节卡C 系列协作机器人



性价比更高
稳定可靠本体设计

- » 采用21位高精度编码器设计, 结构简洁可靠, 维护成本低
- » 适用行业
通用工业、汽车、教育、商业、新零售
- » 适用场景
机床上下料、搬运、包装、3C检测等



节卡MiniCobo 协作机器人



商用 高性价比 轻量化

- » 桌面级、轻量化、极致性价比
- » 产品特点



灵动小巧, 简易编程



二次开发深度开放



更兼容的软硬件生态

- » 适用行业
新商业、教育科研



节卡小助®系列协作机器人

标准化
即插即用，便捷部署
柔性生产

智能化
灵活智能，操作简单
高效协作

专业化
满足高精度协作场景
可靠作业需求

产品特性	产品型号	JAKA Zu® 3		JAKA Zu® 5	
	有效负载	3kg		5kg	
	重量	12kg		23kg	
	工作半径	626mm		954mm	
	重复定位精度	±0.02mm		±0.02mm	
	自由度	6轴		6轴	
	编程	图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	PC、移动终端(PAD/手机)		PC、移动终端(PAD/手机)	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度	动作范围	最大速度
	关节1	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节2	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节3	±175°	180°/s	±175°	180°/s
	关节4	-85°, +265°	220°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节5	±360°	220°/s	±360°	180°/s
	关节6	±360°	220°/s	±360°	180°/s
	工具端最大速度	/	1.5m/s	/	3m/s
物理性能及其他	额定功率	150W		350W	
	IP等级	IP54		IP54	
	工具I/O端口	数字输入2		数字输入2	
		数字输出2		数字输出2	
		模拟输入1		模拟输入1	
	底座直径	129mm		158mm	
机器人控制柜	IP等级	IP44		IP44	
	电控柜I/O端口	16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出		16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出	
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	电源	100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz	
	电控柜尺寸	410×307×235 (mm) (W×H×D)		410×307×235 (mm) (W×H×D)	
	重量	13.5kg		15.4kg	



节卡小助®系列协作机器人

产品特性	产品型号	JAKA Zu® 7		JAKA Zu® 12		JAKA Zu® 18	
	有效负载	7kg		12kg		18kg	
	重量	22kg		41kg		35kg	
	工作半径	819mm		1327mm		1073mm	
	重复定位精度	±0.02mm		±0.03mm		±0.03mm	
	自由度	6轴		6轴		6轴	
	编程	图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程	
示教器类型	PC、移动终端(PAD/手机)		PC、移动终端(PAD/手机)		PC、移动终端(PAD/手机)		
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度	动作范围	最大速度	动作范围	最大速度
	关节1	±360°	180°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s
	关节2	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	120°/s	-85°, +265°	120°/s
	关节3	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	180°/s
	关节4	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节5	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节6	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
工具端最大速度	/	2.5m/s	/	3m/s	/	3.5m/s	
物理性能及其他	额定功率	350W		500W		600W	
	IP等级	IP54		IP54		IP54	
	工具I/O端口	数字输入2		数字输入2		数字输入2	
		数字输出2		数字输出2		数字输出2	
		模拟输入1		模拟输入1		模拟输入1	
	底座直径	158mm		188mm		188mm	
机器人控制柜	IP等级	IP44		IP44			
	电控柜I/O端口	16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出		16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出			
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP			
	电源	100-240VAC, 50-60Hz		100-240VAC, 50-60Hz			
	电控柜尺寸	410×307×235 (mm) (W×H×D)		410×307×235 (mm) (W×H×D)			
	重量	15.4kg		18kg			

节卡小助®系列协作机器人力控s版



交互性

末端刚度解耦
柔顺牵引示教



易用性

APP配置简单
实时力值显示



实用性

多种力控模式
恒力精度达1N



安全性

全臂碰撞检测
自主学习监控

产品特性	产品型号		JAKA Zu® 3s			JAKA Zu® 5s		
	有效负载		3kg			5kg		
	重量 (含电缆)		12kg			23kg		
	工作半径		626mm			654mm		
	重复定位精度		±0.02mm			±0.02mm		
	自由度		6轴			6轴		
	编程		图形化编程、拖拽编程			图形化编程、拖拽编程		
	示教器类型		PC、移动终端(PAD/手机)			PC、移动终端(PAD/手机)		
动作范围及速度	机械臂		动作范围		最大速度	动作范围		最大速度
	关节1		±360°		180°/s	±360°		180°/s
	关节2		-85°, +265°		180°/s	-85°, +265°		180°/s
	关节3		±175°		180°/s	±175°		180°/s
	关节4		-85°, +265°		220°/s	-85°, +265°		180°/s
	关节5		±360°		220°/s	±360°		180°/s
	关节6		±360°		220°/s	±360°		180°/s
	工具端最大速度		/		1.5m/s	/		3m/s
物理性能及其他	额定功率		150W			350W		
	IP等级		IP54			IP54		
	工具I/O端口		数字输入2	数字输出2	模拟输入1	数字输入2	数字输出2	模拟输入1
	底座直径		129mm			158mm		
力控模块选配清单	末端	量程(Fx/Fy)	100N/250N		200N/400N	100N/250N		200N/400N
		接口类型	以太网		串口	以太网		串口
		防护等级	IP64			IP64		
	底座	量程(Fx/Fy)	500N			1600N		
		接口类型	以太网			以太网		
		电压	24V			24V		
		防护等级	IP64			IP64		
	IP等级		IP44			IP44		
机器人控制柜	电控柜I/O端口		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出			16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出		
	通信标配		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP			TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		
	电源		100-240VAC, 50-60Hz			100-240VAC, 50-60Hz		
	电控柜尺寸		410×307×235 (mm) (W×H×D)			410×307×235 (mm) (W×H×D)		
	重量		13.5kg			15.4kg		



节卡小助®系列协作机器人力控s版

产品特性	产品型号	JAKA Zu® 7s			JAKA Zu® 12s			JAKA Zu® 18s		
	有效负载	7kg			12kg			18kg		
	重量（含电缆）	22kg			41kg			35kg		
	工作半径	819mm			1327mm			1073mm		
	重复定位精度	±0.02mm			±0.03mm			±0.03mm		
	自由度	6轴			6轴			6轴		
	编程	图形化编程、拖拽编程			图形化编程、拖拽编程			图形化编程、拖拽编程		
示教器类型	PC、移动终端(PAD/手机)			PC、移动终端(PAD/手机)			PC、移动终端(PAD/手机)			
动作范围及速度	机械臂	动作范围		最大速度	动作范围		最大速度	动作范围		最大速度
	关节1	±360°		180°/s	±360°		120°/s	±360°		120°/s
	关节2	-85°, +265°		180°/s	-85°, +265°		120°/s	-85°, +265°		120°/s
	关节3	±175°		180°/s	±175°		120°/s	±175°		180°/s
	关节4	-85°, +265°		180°/s	-85°, +265°		180°/s	-85°, +265°		180°/s
	关节5	±360°		180°/s	±360°		180°/s	±360°		180°/s
	关节6	±360°		180°/s	±360°		180°/s	±360°		180°/s
	工具端最大速度	/		2.5m/s	/		3m/s	/		3.5m/s
物理性能及其他	额定功率	350W			500W			600W		
	IP等级	IP54			IP54			IP54		
	工具I/O端口	数字输入2	数字输出2	模拟输入1	数字输入2	数字输出2	模拟输入1	数字输入2	数字输出2	模拟输入1
	底座直径	158mm			188mm			188mm		
力控模块选配清单	末端	量程(Fx/Fy)	100N/250N		200N/400N		250N	400N	250N	400N
		接口类型	以太网		串口		以太网	串口	以太网	串口
		防护等级	IP64		IP64		IP64		IP64	
	底座	量程(Fx/Fy)	1600N		400N		4000N		4000N	
		接口类型	以太网		以太网		以太网		以太网	
		电压	24V		24V		24V		24V	
		防护等级	IP64		IP64		IP64		IP64	
机器人控制柜	IP等级	IP44			IP44			IP44		
	电控柜I/O端口	16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出			16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出			16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出		
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP			TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP			TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP		
	电源	100-240VAC, 50-60Hz			100-240VAC, 50-60Hz			100-240VAC, 50-60Hz		
	电控柜尺寸	410×307×235 (mm) (W×H×D)			410×307×235 (mm) (W×H×D)			410×307×235 (mm) (W×H×D)		
	重量	15.4kg			18kg			18kg		

节卡 All-in-one 共融系列协作机器人



极智慧

内嵌视觉系统
赋予本体感知



极简单

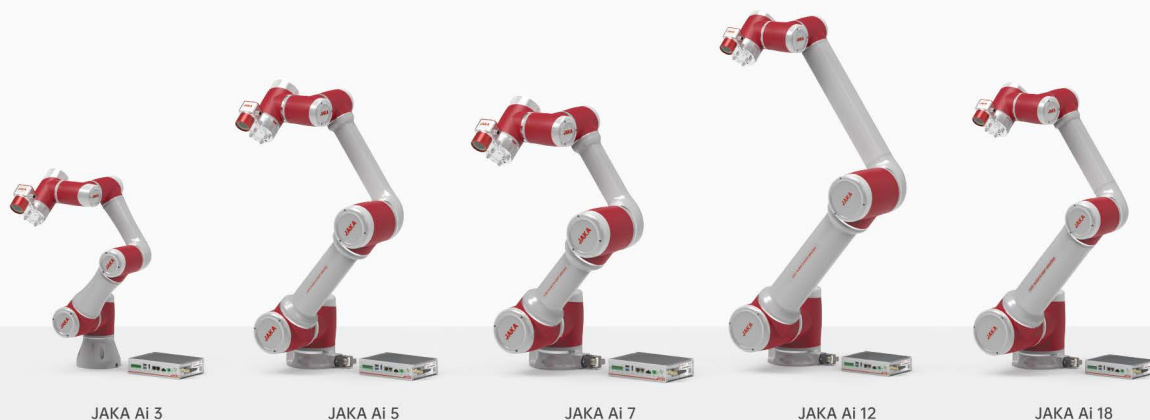
APP/Web界面
拖拽式编程



极小巧

集成一体化
体积极小巧

产品特性	产品型号	JAKA Ai 3		JAKA Ai 5	
	有效负载	3kg		5kg	
	重量	12kg		23kg	
	工作半径	626mm		954mm	
	重复定位精度	±0.02mm		±0.02mm	
	自由度	6轴		6轴	
	编程	图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	PC、移动终端(PAD/手机)		PC、移动终端(PAD/手机)	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度	动作范围	最大速度
	关节1	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节2	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节3	±175°	180°/s	±175°	180°/s
	关节4	-85°, +265°	220°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节5	±360°	220°/s	±360°	180°/s
	关节6	±360°	220°/s	±360°	180°/s
	工具端最大速度	/	1.5m/s	/	3m/s
物理性能及其他	额定功率	150W		350W	
	IP等级	IP54		IP54	
	工具I/O端口	数字输入2 数字输出2 模拟输入1		数字输入2 数字输出2 模拟输入1	
	底座直径	129mm		158mm	
Lens 2D 相机参数	镜头焦距	8mm	16mm	8mm	16mm
	色彩模式	黑白/彩色		黑白/彩色	
	视野	>70mm*50mm	>35mm*25mm	>70mm*50mm	>35mm*25mm
	精度	>0.08mm	>0.04mm	>0.08mm	>0.04mm
	通信接口	以太网接口（TCP/IP协议）		以太网接口（TCP/IP协议）	
	分辨率	2592(H) ×1944(V)		2592(H) ×1944(V)	
	帧率	24FPS		24FPS	
	帧率	24FPS		24FPS	
MiniCab 控制柜	输入电源	DC30-60V			
	输入电流	≤40A			
	电控柜尺寸	180×128×47(mm)(L×W×H)			
	IP等级	IP20			
	电控柜I/O端口	7路端口；输入输出可配置			
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP			
	重量	约1.7kg(含配件)			



节卡 All-in-one 共融系列协作机器人

产品特性	产品型号	JAKA Ai 7		JAKA Ai 12		JAKA Ai 18	
	有效负载	7kg		12kg		18kg	
	重量	22kg		41kg		35kg	
	工作半径	819mm		1327mm		1073mm	
	重复定位精度	±0.02mm		±0.03mm		±0.03mm	
	自由度	6轴		6轴		6轴	
	编程	图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	PC、移动终端(PAD/手机)		PC、移动终端(PAD/手机)		PC、移动终端(PAD/手机)	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度	动作范围	最大速度	动作范围	最大速度
	关节1	±360°	180°/s	±360°	120°/s	±360°	120°/s
	关节2	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	120°/s	-85°, +265°	120°/s
	关节3	±175°	180°/s	±175°	120°/s	±175°	180°/s
	关节4	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节5	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节6	±360°	180°/s	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	工具端最大速度	/	2.5m/s	/	3m/s	/	3.5m/s
物理性能及其他	额定功率	350W		500W		600W	
	IP等级	IP54		IP54		IP54	
	工具I/O端口	数字输入2	数字输出2	模拟输入1	数字输入2	数字输出2	模拟输入1
	底座直径	158mm		188mm		188mm	
Lens 2D 相机参数	镜头焦距	8mm	16mm	8mm	16mm	8mm	16mm
	色彩模式	黑白/彩色		黑白/彩色		黑白/彩色	
	视野	>70mm*50mm	>35mm*25mm	>70mm*50mm	>35mm*25mm	>70mm*50mm	>35mm*25mm
	精度	>0.08mm	>0.04mm	>0.08mm	>0.04mm	>0.08mm	>0.04mm
	通信接口	以太网接口（TCP/IP协议）		以太网接口（TCP/IP协议）		以太网接口（TCP/IP协议）	
	分辨率	2592(H) ×1944(V)		2592(H) ×1944(V)		2592(H) ×1944(V)	
	帧率	24FPS		24FPS		24FPS	
	MiniCab 控制柜	输入电源	DC30-60V				
输入电流		≤40A					
电控柜尺寸		180×128×47(mm)(L×W×H)					
IP等级		IP20					
电控柜I/O端口		7路端口；输入输出可配置					
通信标配		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP					
重量		约1.7kg(含配件)					

节卡 Pro 系列协作机器人



更可靠

行业最高IP68防护等级
无惧油污粉尘



更稳定

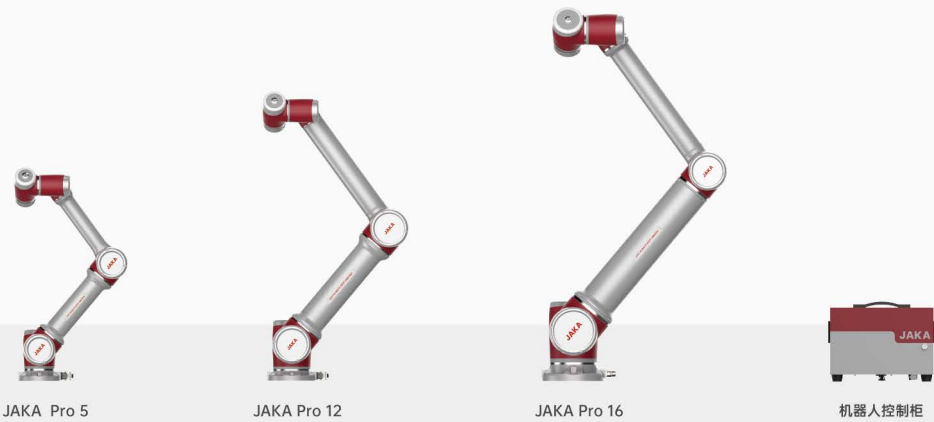
全寿命周期高精度保持
省心协作生产



更高效

快速智能作业集成
多重机制安全共融

产品特性	产品型号		JAKA Pro 5	
	有效负载		5kg	
	重量		23.5kg	
	工作半径		954mm	
	重复定位精度		±0.02mm	
	自由度		6轴	
	编程		图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型		PC、移动终端(PAD/手机)	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度	
	关节1	±360°	180°/s	
	关节2	-85°, +265°	180°/s	
	关节3	±175°	180°/s	
	关节4	-85°, +265°	180°/s	
	关节5	±360°	180°/s	
	关节6	±360°	180°/s	
	工具端最大速度	/	3m/s	
物理性能及其他	额定功率		350W	
	IP等级		IP68	
	工具I/O端口		数字输入2	
			数字输出2	
			模拟输入1	
	底座直径		158mm	
机器人控制柜	IP等级		IP44	
	电控柜I/O端口		16个数字输入, 16个数字输出, 2个模拟输入或输出	
	通信标配		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	电源		100-240VAC, 50-60Hz	
	电控柜尺寸		410×307×235 (mm) (W×H×D)	
	重量		15.4kg	



节卡 Pro 系列协作机器人

产品特性	JAKA Pro 12		JAKA Pro 16		
	有效负载	12kg	16kg		
	重量	41kg	74kg		
	工作半径	1327mm	1713mm		
	重复定位精度	±0.02mm	±0.02mm		
	自由度	6轴	6轴		
	编程	图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	PC、移动终端(PAD/手机)		PC、移动终端(PAD/手机)	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度	动作范围	最大速度
	关节1	±360°	120°/s	±360°	120°/s
	关节2	-85°, +265°	120°/s	-85°, +265°	120°/s
	关节3	±175°	120°/s	±175°	120°/s
	关节4	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节5	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节6	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	工具端最大速度	/	3m/s	/	3.9m/s
物理性能及其他	额定功率	500W		750W	
	IP等级	IP68		IP68	
	工具I/O端口	数字输入2		数字输入2	
		数字输出2		数字输出2	
		模拟输入1		模拟输入1	
	底座直径	188mm		246mm	
机器人控制柜	IP等级	IP44			
	电控柜I/O端口	16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出			
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP			
	电源	100-240VAC, 50-60Hz			
	电控柜尺寸	410×307×235 (mm) (W×H×D)			
	重量	18kg			

节卡 C 系列协作机器人

ECO

性能全面

满足绝大多数
工业应用场景需求
稳定可靠



维护简单

具备更省心的
低成本可维护性能
性价比高



部署方便

传承节卡智慧
编程无线示教系统
安全高效



JAKA C 5



JAKA C 7



机器人控制柜

节卡 C 系列协作机器人

产品特性	产品型号	JAKA C 5		JAKA C 7	
	有效负载	5kg		7kg	
	重量（含电缆）	23kg		22kg	
	工作半径	954mm		819mm	
	重复定位精度	±0.05mm		±0.05mm	
	自由度	6轴		6轴	
	编程	图形化编程、拖拽编程		图形化编程、拖拽编程	
示教器类型	PC、移动终端(PAD/手机)		PC、移动终端(PAD/手机)		
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度	动作范围	最大速度
	关节1	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节2	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节3	±175°	180°/s	±175°	180°/s
	关节4	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s
	关节5	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	关节6	±360°	180°/s	±360°	180°/s
	工具端最大速度	/	3m/s	/	2.5m/s
物理性能及其他	额定功率	350W		350W	
	IP等级	IP54		IP54	
	工具I/O端口	数字输入2		数字输入2	
		数字输出2		数字输出2	
		模拟输入1		模拟输入1	
	底座直径	158mm		158mm	
机器人控制柜	IP等级	IP44			
	电控柜I/O端口	16个数字输入，16个数字输出，2个模拟输入或输出			
	通信标配	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP			
	电源	100-240VAC, 50-60Hz			
	电控柜尺寸	410×307×235（mm）（W×H×D）			
	重量	15.4kg			

节卡 Lens 系列

节卡 Lens 2D

产品描述

JAKA Lens 2D集成相机采用2D高分辨率工业相机，并配置专门的光源模组以及可选配置的相机镜头，为用户提供2D视觉的全面功能和体验。经过专业的工业设计，小巧轻便，外观精致，可通过外部固定安装以及装在机器人末端两种方式，来实现2D视觉功能。





灵活便捷

镜头安装方式可选
灵活适配多种场景



可定制化

拖拽式流程化编程
多种功能自由搭配



集成度高

软硬件一体化集成
轻松快速部署上线

产品功能

一体化设计

集成相机、镜头、光源三大模块的2D相机，集成视觉系统的一体化机器人控制柜，通过Web网页访问视觉系统。

简易性操作

控制柜内嵌智能视觉算法、流程化引导式的项目编辑、一键式自动手眼标定、灵活的通讯接口适配机器人本体。

场景可适应

支持多种型号的硬件参数选择、支持第三方品牌相机扩展、支持自定义外部光源，尽可能适用更多的应用场景。

视觉参数

Lens 2D 参数	Lens 2D CGC500-F08	Lens 2D CGC500-F16
分辨率	2592×1944	2592×1944
最大帧率	24fps	24fps
数据接口	Gige	Gige
色彩模式	黑白/彩色	黑白/彩色
镜头焦距	8mm	16mm
物距	>100mm	>100mm
视野	>70×50mm	>35×25mm
精度	>0.08mm	>0.04mm
图像处理	软触发方式取像，单帧处理时间1s以内	软触发方式取像，单帧处理时间1s以内

节卡 Lens VPS

产品描述

JAKA Lens VPS 2.0 基于高性能 AI-SoC 芯片开发, 配备有高速大容量内存与存储空间, 内嵌高性能加速引擎, 可实现目标检测、物体识别、人体姿态特征点提取、行为理解、目标状态侦测等 AI 功能。将摄像头置于机器人工作上方, 相机可基于深度学习实时监控被检物(人和物)的行为规范或入侵, 保证机器人和人的安全。相机具备千兆网口, 支持工业数据提取和视频可视化处理, 也支持报警时段的视频录制。



高可靠

隔绝外界因素干扰
防护效果稳定可靠



高性能

高速结合高存储量
内嵌加速引擎配置



高便捷

无需复杂安装软件
浏览网页轻松访问



产品功能



内置神经网络加速器, 可进行视频理解的AI识别分析



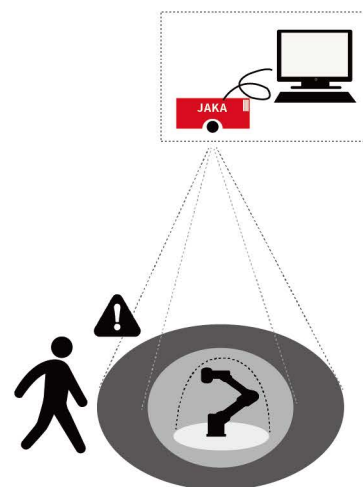
事件记录功能, 可录取关键视频段, 剔除冗余信息, 追溯, 分析更方便



即插即用, 无需安装软件, 浏览器访问设置



可以检测安全帽佩戴、人员目标跟踪、人员劳动强度、视频评分计算等 AI 功能



视觉防护系统工作示意图

基本参数

硬件平台	CMOS相机、嵌入式系统、DSP、AI引擎等
外形尺寸	101.7mm×72mm×51.1mm
安装方式	正上方, 侧方 (任意角度)
通信接口	以太网接口、RS485、PNP光耦隔离DI和DO

视觉参数

分辨率	830万像素
响应时间	200 ms
安装高度	2.5mm(建议)
防护区域范围	5m*2.6m (可调节)

节卡 MiniCobo 协作机器人

产品描述 ▾

JAKA MiniCobo 商用协作机器人,采用一体化智能驱控模组,兼具轻量化设计与优越的产品性能,同时丰富的二次开发接口,为更多场景开发创造无限可能。

JAKA MiniCobo 外观小巧圆润,操作简单直观,低噪音,高性价比,已广泛应用于消费、服务、教育、新零售等领域。



部分案例 ▾



节卡 MiniCobo 协作机器人

产品特性	产品型号	MiniCobo	
	有效负载	1.0kg	
	重量 (含电缆)	9.4kg	
	工作半径	580mm	
	重复定位精度	±0.1mm	
	自由度	6轴	
	编程	图形化编程、拖拽编程	
	示教器类型	PC、移动终端(PAD/手机)	
	协作操作	根据GB 11291.1-2011进行协同操作	
动作范围及速度	机械臂	动作范围	最大速度
	关节1	±360°	180°/s
	关节2	±120°	180°/s
	关节3	±150°	180°/s
	关节4	±360°	180°/s
	关节5	±120°	180°/s
	关节6	±360°	180°/s
	工具端最大速度	/	1.5m/s
物理性能及其他	额定功率	150W	
	温控范围	0-50℃	
	IP等级	IP40	
	机器人安装	任意角度安装	
	工具I/O端口	数字输入2	
		数字输出2	
		模拟输入1	
	工具I/O电源	24DC	
	工具I/O尺寸	M8	
	材质	铝合金、PC	
	底座直径	124mm	
	机器人连接电缆长度	6m	
控制柜	输入电源	20-60VDC	
	输入电流	≤40A	
	电控柜尺寸	180×128×47(mm)(L×W×H)	
	IP等级	IP20	
	电控柜I/O端口	7路端口, 输入输出可配置	
	电控柜I/O电源	24VDC	
	安装方式	面板/导轨	
	通信标准	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP	
	重量	1.1kg	
	材质	铝合金、钢	