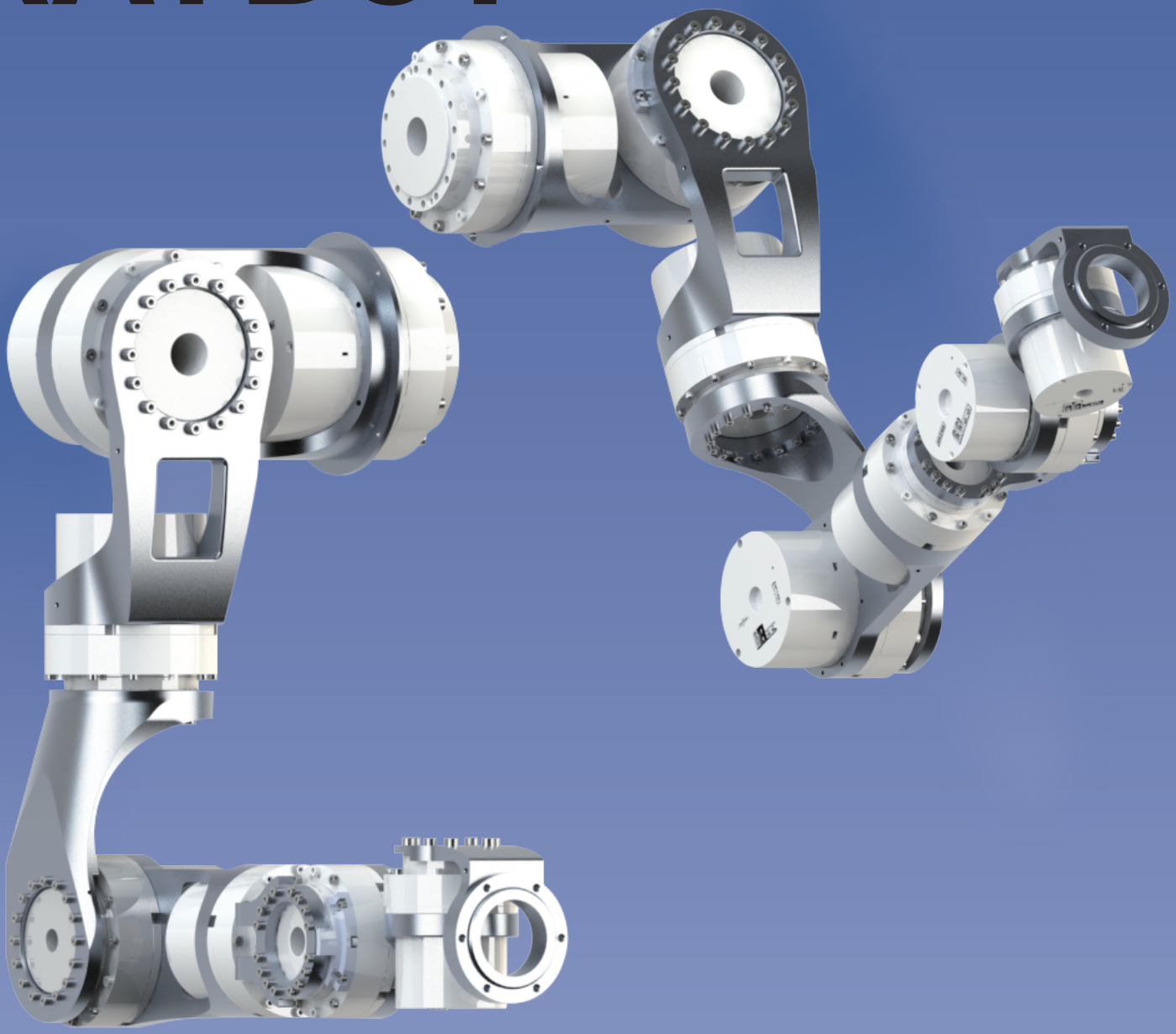
脉搭智能®
专业 可靠 精进

RB-A850-10机械臂

RAYBOT



01

支持Can/Ethercat

最高4kHz Ethercat实时通讯速率

02

提供开源方案

提供开源的机械臂视觉方案，
支持ROS2、Python和C++

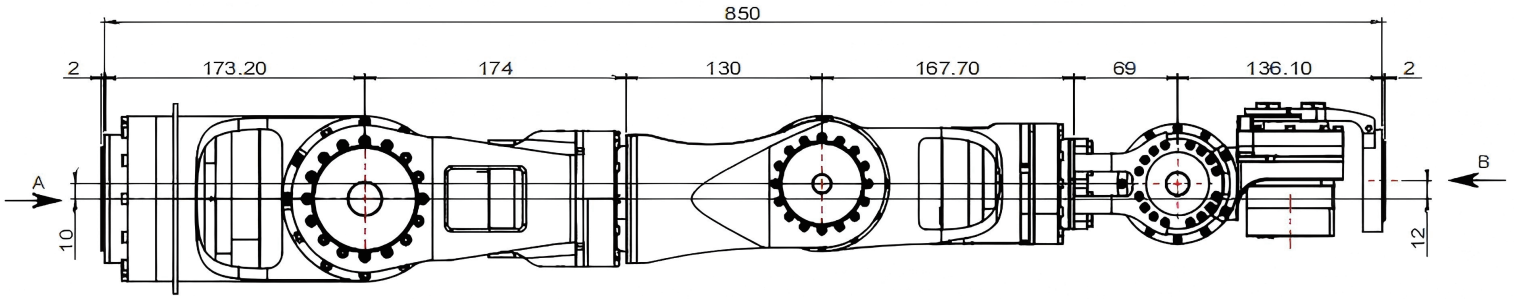
03

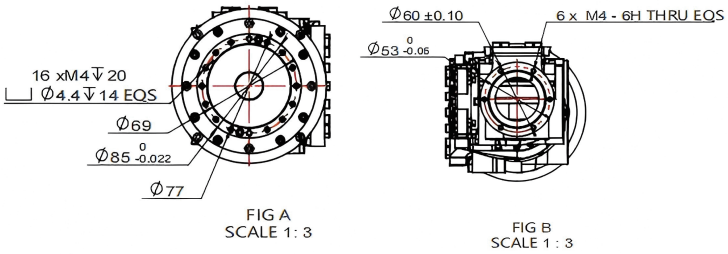
支持多种运动规划器

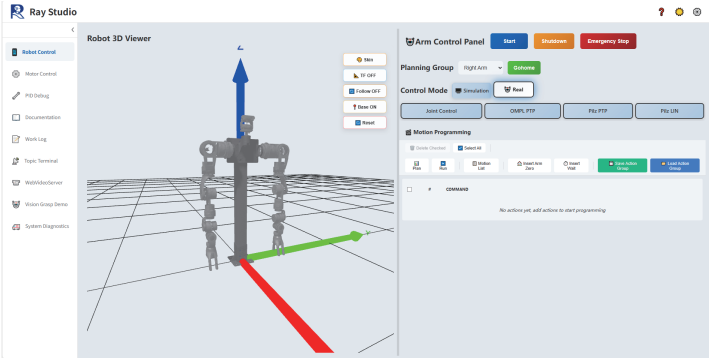
支持多种运动规划器，
支持在线动作编程

RB-A850-10 机械臂

该机械臂具备±0.05mm高精度与10kg大负载；支持CAN/EtherCAT（最高4kHz）实时通信；提供开源深度相机完整解决方案，实现复杂环境下的精准感知与智能运动控制。配备基于视觉的碰撞检测、多种运动规划器及在线编程功能，支持多设备协同数字孪生系统与便捷的在线诊断与调试，全面满足多样化应用场景的智能化需求。







机械参数	数值
臂展	850 mm
重量	13.9 kg
末端额定负载	10 kg
重复定位精度	±0.05 mm
J1运动角度	±180 °
J2运动角度	0 ~ 180°（右臂） -180 ~ 0°（左臂）
J3运动角度	±180 °
J4运动角度	-135 ~ +90 °（右臂） -90 ~ +135°（左臂）
J5运动角度	±180 °
J6运动角度	±90 °
J7运动角度	±90 °

电参数	数值
额定电压	48 V
额定功率	1000 W
通讯方式	CAN/Ethercat

186 6259 9006
www.raybot-ai.com

DOWNLOAD