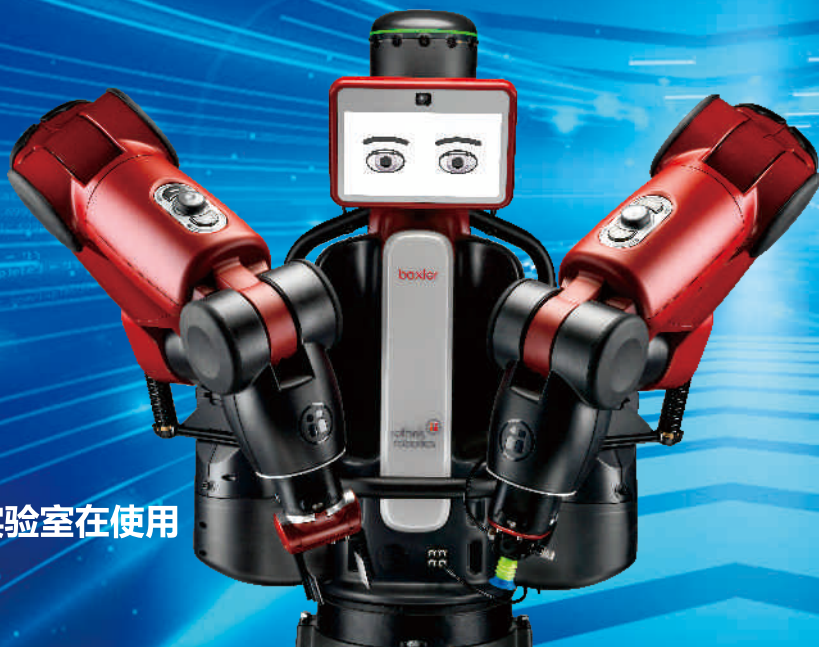


# Baxter

## 双臂协同机器人

世界首台人形制造机器人

全球超过800家高校和科研实验室在使用



### 独特优势



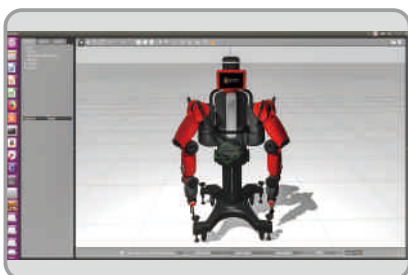
#### 开源的软件平台

- 开源ROS软件平台对开发者、研究者和学习者的作用
  - (1) 开发者——先进的算法复用、提高开发效率、快速完成原型验证
  - (2) 研究者——机器人整体系统搭建便利，专注某个领域研究
  - (3) 学习者——降低学习门槛，获得高质量、先进源码
- 基于Baxter开源软件平台，使用者可以自由的在机器人上进行二次开发，运行自定义代码和应用程序，实现最优的性能。



#### 丰富的智能传感组件

- Baxter机器人不仅有类人的双机械手臂，更内置有丰富的智能传感组件，包括嵌入式视觉、力传感、360°声呐、红外测距传感器，每轴都有位置、速度和扭矩的传感器、人机交互显示器，
- 这些丰富的智能传感组件能够让使用者实现更多的开发应用，例如机器学习、计算机视觉、力控感知、协同规划、人机交互等。



#### 机器人仿真实验平台

- 提供一款3D动态模拟器，能够在复杂的室内和室外环境中准确有效地模拟机器人人群。使用模拟器对机器人进行仿真，通过配置软件相关参数，载入机器人模型，运行控制节点，可以在模拟器中观察机器人的动作情况，同时可通过指令查看相关机器人运行相关信息。

## 应用领域



## 应用案例



## 产品参数

总重量 (无底座) :	74kg
总重量 (带底座) :	137.7kg
自由度:	14 (单臂7自由度)
单臂展:	1210mm
载荷:	2.2kg
嵌入式视觉:	顶部、腕部摄像头
多模态嵌入式传感器:	每个关节配置力传感器; 头部安装360°环绕式声呐; 腕部配置红外测距仪
固有安全设计:	功率和力度受限的柔性机械臂, 带有串联弹性驱动器和内置传感器
防护等级:	IP50
电源要求:	标准220V电源
操作系统:	基于Linux的开源SDK, ROS应用开发包持续更新

## Baxter机器人开发工具

### SDK软件

开源软件平台为研究人员和教育工作者提供了一个优秀的开发工具

### ROS工具

利用Gazebo模拟器, rviz与MOVEit! 使得跨校区或跨越全球的平行开发和合作成为现实。

### Demo模式

允许用户无需连接工作站, 运行最流行的SDK例子程序。

### 研究社区论坛

连接五大洲, 不同国家的无数用户, 分享开发方向、最佳实践和研究成果。

### 连接Baxter's CPU via SSH

允许用户在机器人上运行自定义代码和应用程序, 实现最优的性能。

### Baxter SDK Wiki

提供强大的教程和用户指南, 使开发人员在全球各地上传展示自己的文件和结果。

## 湖南瑞森可机器人科技有限公司

HUNAN COTHINK ROBOTICS TECH.CO.,LTD.

地址: 湖南省长沙市岳麓区青山路662号芯城科技园二期16栋

官网: <http://www.cothinkrobotics.com/>

邮箱: [info@cothinkrobotics.com](mailto:info@cothinkrobotics.com)

联系方式: 0731-89872400



关注微信公众号获取更多产品资讯