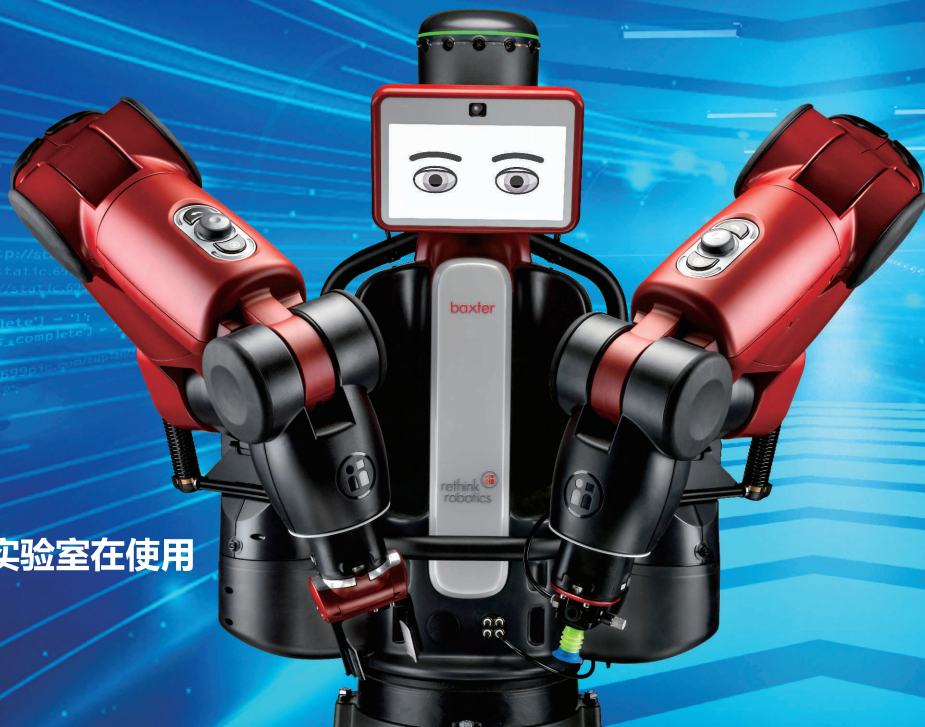


Baxter

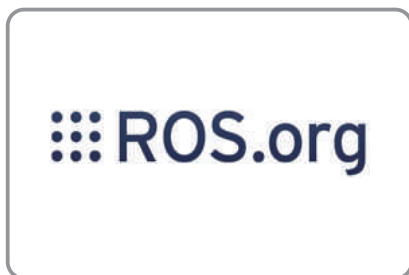
双臂协同机器人

世界首台人形制造机器人

全球超过400家高校和科研实验室在使用

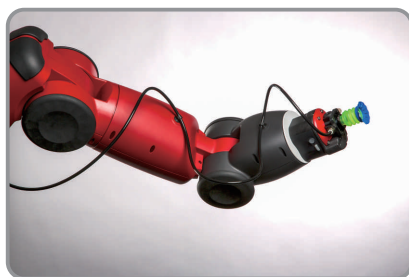


独特优势



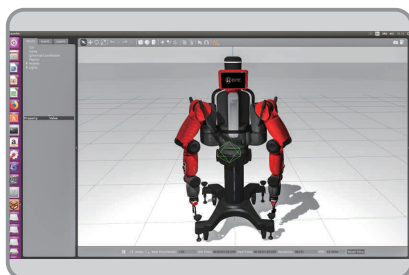
开源的软件平台

- 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桐梓坡西路348号科力远园区国家工程中心二楼

官网：www.cothinkrobotics.com

邮箱：info@cothinkrobotics.com

联系方式：0731-89872400 李经理：18673118608 卢经理：18374898275

