

# 控制系统 Control System



## ROS系统功能特点

桌面型四~六轴ROS机械臂通用控制器，支持多种机械臂本体，体积小、性能强、性价比高，用于教育行业、轻工业、服务业等场景。

## 系统技术参数

控制轴数	机器人标准4~6轴
示教盒	模式开关、安全开关、急停按钮
接口	1.16点专用输出 2.16点专用输入 3.RS232/485 4.ETHERNET/CAN 5.用于视觉跟踪系统
控制方式	示教器/在线/远程
编程模式	PC端图形界面/ROS/PYTHON/C++ SDK
运动功能	点到点、直线、圆弧
系统指令	运动、逻辑、运算、工艺
坐标系	关节坐标、用户坐标、工具坐标、世界坐标
PLC 功能	垂直多关节串联机器人
报警功能	急停报警.伺服报警.安全维护
系统算法	垂直多关节串联机器人
应用领域	搬运、焊接、喷涂、码垛、切割、抛光打磨、锻压、浇铸等

