

PROBOT Anno

— AI机器人研究与教育的绝佳选择 —



PROBOT Anno —— 桌面机械臂至臻之选

PROBOT Anno是一款桌面级、轻量型、可编程机器人，简单易用，配套教学课程，能帮助您提高研究与学习的效率。

有效工作半径	重复定位精度	最大末端速度	额定负载
482.3 mm	0.5 mm	500 mm/s	1 kg

PROBOT Anno旨在为您提供一个学习和开发平台，具备丰富的资源支持



设置简单



软件易用



开源社区



扩展灵活



配件丰富



课程教学



多种便捷切换的末端执行器，满足不同任务需求

(夹爪、焊枪、打磨头、画笔、喷头、吸盘 ...)



PROBOT HMI —— 简单易用

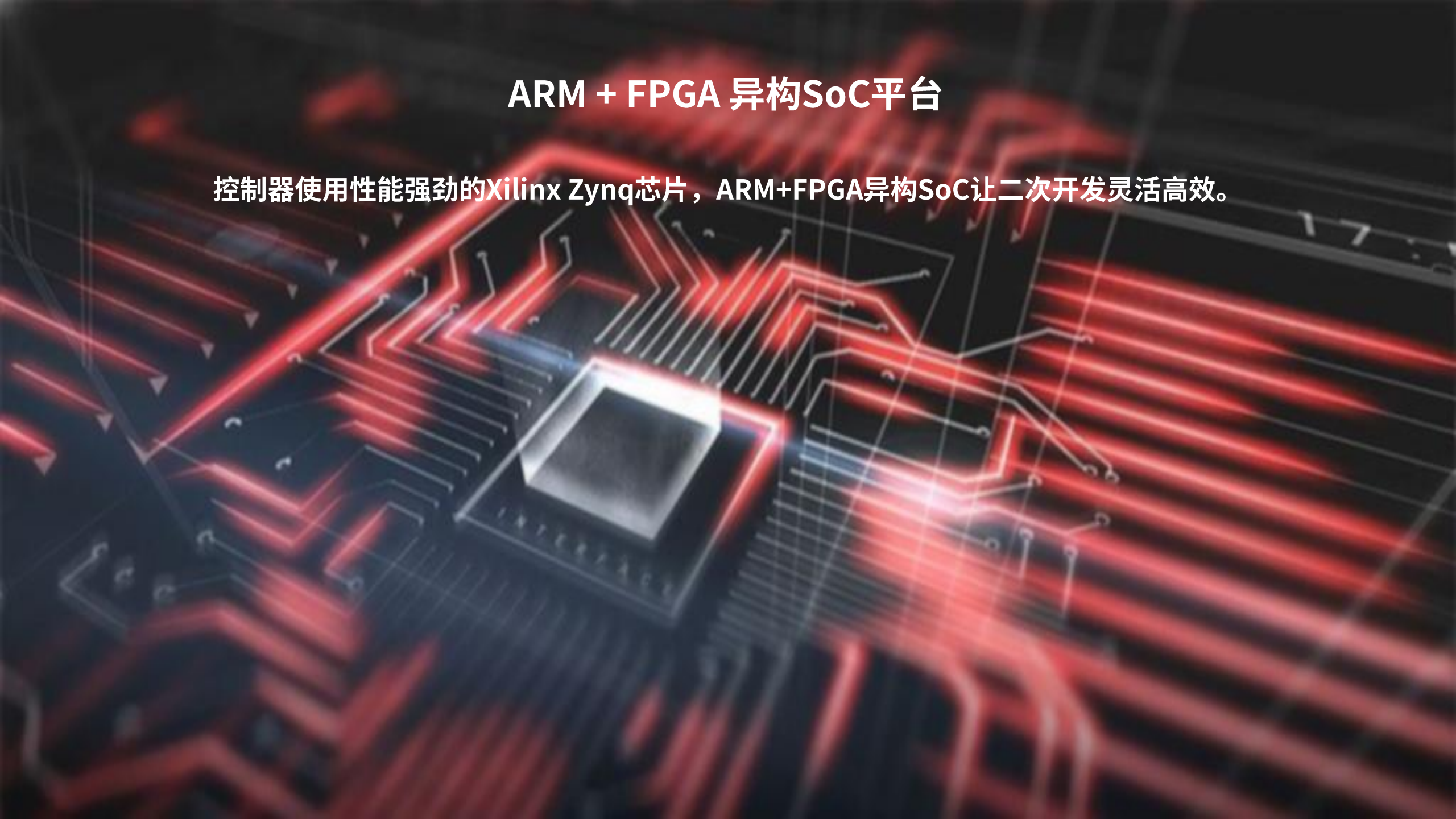
基于ROS*社区中的开源工具，提供一系列简单易用的可视化交互软件及仿真平台，轻松实现在线/离线控制，高效完成复杂任务的部署。



* ROS（机器人操作系统，Robot Operating System），是一款重要的开源机器人软件框架，在分工协作、软件维护和系统扩展中具有重要意义，已成为机器人领域的普遍标准。

ARM + FPGA 异构SoC平台

控制器使用性能强劲的Xilinx Zynq芯片，ARM+FPGA异构SoC让二次开发灵活高效。



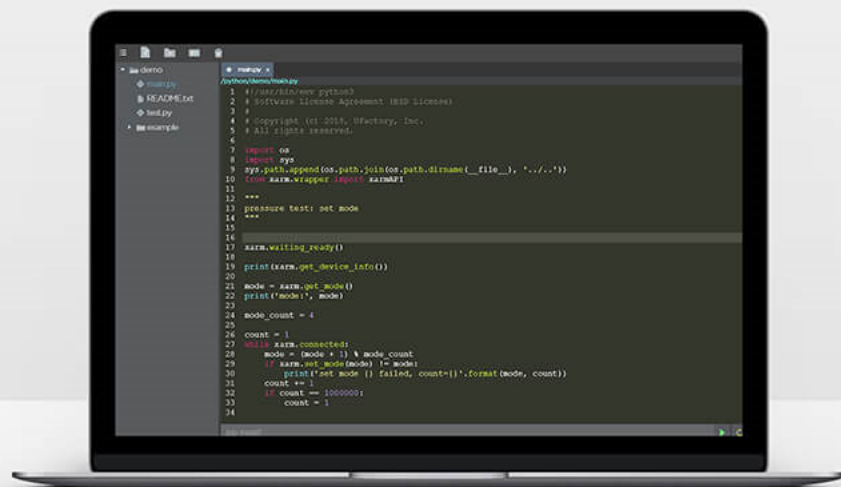
PROBOT SDK —— 激活无限潜能

PROBOT SDK是专为PROBOT定制的二次开发套件，包含ROS/Python/C++ SDK，支持ROS-I协议，提供机器视觉、语音识别等多款AI案例，充分发挥PROBOT的最大潜力。

ROS

python

C++



丰富的课程内容与教学案例

标配“古月居*”出品的ROS机械臂开发视频课程与教材，理论与实践结合，快速上手机械臂开发；
同时可选课程定制、机器人线上/线下培训等增值服务，提供教育综合解决方案。



* “古月居”是领先的ROS机器人知识分享与教育平台（gyh.ai），累积访问量上千万，开设线上/线下培训课程多百场，参与人数上万人，2018年出版ROS畅销书《ROS机器人开发实践》。

PROBOT Anno

性能

额定负载	1 Kg
自由度	6
控制架构	ARM+FPGA异构SoC
重复定位精度	0.5 mm
最大末端速度	500 mm/s

通信

控制方式	PC端图形界面 ROS/Python/C++ SDK
通信协议	ROS-I/自定义
通信模式	RS-232/Ethernet/Digital IO

特性

功耗(w)	360 W
电源	100-240 V AC, 50-60 Hz
结构形式	串联
传动装置	步进电机 + 同步带减速
教学课程	“古月居” 出品

物理

材料	工程塑料
重量	15 Kg
安装方式	桌面安装
工作半径	482.3 mm

欢迎咨询



+86 - 18565833231



sales@ps-micro.com



www.ps-micro.com
www.gyh.ai

