

性能与参数

标准配置

配置	数量
主控	1
六轴机械臂	1
视觉相机	2
升降机构	1
移动底盘	1

* 机械臂末端可选配：3指、5指灵巧手、电动夹爪、软爪等，如有需求可联系节卡销售选型

机械臂

自由度	6
最大臂展	580mm
关节运动范围	关节1: ±360°
	关节2: ±125°
	关节3: ±130°
	关节4: ±360°
	关节5: ±120°
	关节6: ±360°
额定负载	2Kg
电源	48 VDC
重负定位精度	±0.1mm
通讯方式	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, PROFINET, Ethernet/IP
工具I/O端口	数字输入2
	数字输出2
	模拟输入2
工具I/O电源	24VDC
工具I/O尺寸	M8

整机参数

总自由度	12
升降范围	0-400mm
腰部运动范围	±160°
颈部旋转范围	±180°
头部俯仰范围	-5°-35°
手臂负载	2Kg
整机尺寸	510mm*510mm* (1460-1860) mm
整机功率	1500W
整机重量	95.6kg

移动底盘

尺寸	510mm*510mm*280mm(长*宽*高)
导航方式	激光雷达
导航精度	±20mm
驱动方式	差速驱动
续航时长	10小时(负载50Kg下)
通讯接口	RJ45有线网络接口+WiFi

控制器

输入电源	48VDC
输入电流	≤40A
电控柜尺寸	180×128×47(mm)(L×W×H)
IP等级	IP20
电控柜I/O端口	7路端口，输入输出可配置
电控柜I/O电源	24VDC
安装方式	面板/导轨
通信标准	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU, Profinet, Ethernet/IP
重量	1.1kg
材质	铝合金、钢

视觉相机

深度工作范围	0.2m - 10m
深度FoV	H: 91° / V: 66° / D: 101° ± 3°
深度图像分辨率@帧率	1280 x 800@30fps 640 x 400@60fps
彩色模组FoV	H94° / V68° / D104° ± 3°
彩色图像分辨率@帧率	1280 x 800@30fps 1280 x 720@60fps

JAKA

JAKA Lumi

具身智能平台

击穿具身底价 助力千景训练



节卡机器人股份有限公司
www.jaka.com

节卡机器人股份有限公司
JAKA Robotics Co., Ltd.

上海：上海市闵行区南谷路18号
常州：江苏省常州市武进国家高新区武宜南路377号10号楼东幢
深圳：广东省深圳市宝安区泰华梧桐工业园7栋501

邮箱：marketing@jaka.com

400-006-2665



硬件用户手册



节卡官方公众号



节卡官方视频号

产品概述

JAKA Lumi具身智能平台是一款以“感知-训练-决策-执行”为核心的一站式智能训练平台，专为轻量型场景设计，覆盖商业零售、科研教育、生物化学等多领域需求。平台集成12自由度协同运动系统、智能升降模块及多模态传感器，可自由搭载JAKA+品牌的灵巧手、电动夹爪等末端执行器，构建具身智能的完整工具链，重新定义具身智能的性价比边界，助力千行百业迈向智能时代。

产品特点

融合节卡十余年驱控一体技术积累，自主研发核心控制器与机械臂平台，搭配完善工具链，以高性能低成本打破行业价格、技术壁垒。

集成6自由度协同机械臂、360°激光SLAM移动底盘、可升降模组及多模态传感器，实现“感知-训练-决策-执行”全链路规划，开箱即用，快速适配复杂任务。

自研一体化极致性价比

原生兼容MuJoCo、NVIDIA Isaac Sim等主流仿真环境，助力从数据采集到模型部署的“虚实融合”链路闭环，优化AI算法快速迁移效率。

灵活扩展 开放生态融合

负载达 2kg，升降范围 0-400mm，可自由搭载 JAKA+灵巧手、柔性夹爪等多种末端工具，满足配送、分拣、交互等多场景需求，支持大模型平台对接与二次开发。

全流程智能 5分钟即部署

仿真驱动 AI训练加速器



结构与部件

