

ՆԿԱՐԱԳԻՐ

առաջարկվող ապրանքի ամբողջական

«ՖԵՆԻՔՍ ՕՆ» ՍՊԸ-ն ԵՊՀ ԻՄ-ԷԱՃ-ԱՊՁԲ-26/3 ծածկագրով կազմակերպված Էլեկտրոնային աճուրդին մասնակցելու շրջանակում
Ներկայացնում է իր կողմից առաջարկվող ապրանքի ամբողջական նկարագիրը

Չափաբաժնի համար	Առաջարկվող ապրանքի		
	ապրանքային նշանը	մակնիշը	տեխնիկական բնութագիրը
4	Yahboom	Jetson Nano Collaborative Robot Arm , 7Dof with Adaptive Gripper	Սարքի տեսակ՝ 7-առանցքային կրթական/հետազոտական ռոբոտացված ձեռք Կառավարման առանցքների քանակ՝ 7 DOF Կառավարման հարթակ՝ NVIDIA Jetson Nano / Orin Nano / Orin NX Աջակցվող օպերացիոն համակարգ՝ ROS (Robot Operating System) Ինվերս կինեմատիկայի (Inverse Kinematics) աջակցություն Շարժման պլանավորման (Motion Planning) աջակցություն MoveIt սիմուլյացիայի աջակցություն Ռոբոտի կառուցվածքը՝ collaborative robotic arm (կոլաբորատիվ ռոբոտացված ձեռքեր) Աշխատանքային շառավիղը՝ 270 մմ Դիրքավորման ճշգրտությունը՝ ±0.5 մմ Հանգույցների պտտման տիրույթը՝ ±153° Տեսախցիկ՝ ներկառուցված 0.3 MP Տեսախցիկի դիտման անկյունը՝ 110° Պատկերի մշակման աջակցություն՝ OpenCV Deep Learning ֆունկցիաներ՝ color interaction, face tracking, tag/label recognition, gesture interaction Կառավարման եղանակներ՝ Web control, handle control Ծրագրավորման լեզուների աջակցություն՝ Python Էլեկտրական բռնիչ (Electric Gripper)՝ ներառված Բռնիչի բացման միջակայքը՝ 20-45 մմ Հավելյալ ֆունկցիաներ՝ coordinate control, gripping, sorting Սնուցում՝ 220V

			AC ադապտերով Համակարգը նոր է և չօգտագործված Համակարգում ներառվում են՝ ռոբոտացված ձեռքեր, էլեկտրական բռնիչ, կառավարման մոդուլ, սնուցման սարք, միացման մալուխներ, ծրագրային ապահովում և օգտագործողի ձեռնարկ: Գնումն իրականացվում է Եվրոպական միության «DIGITECH» Erasmus+ ծրագրի շրջանակներում: Բոլոր չափաբաժինները ազատված են ԱԱՀ-ից
--	--	--	--

ПОЛНОЕ ОПИСАНИЕ

предлагаемого товара

«ФЕНИКС ОН» ООО в качестве участника в рамках участия в электронном аукционе под кодом БЭЗ № ЕУ-ЕЦД-ЦТДР-26/3 ниже представляет полное описание предлагаемого им товара.

Номер лота	Предлагаемый товар		
	товарный знак	марка	технические характеристики
4	Yahboom	Jetson Nano Collaborative Robot Arm , 7Dof with Adaptive Gripper	Тип устройства: 7-осевой учебный/исследовательский роботизированный манипулятор Количество осей управления: 7 степеней свободы Платформа управления: NVIDIA Jetson Nano / Orin Nano / Orin NX Поддерживаемые операционные системы: ROS (Robot Operating System) Поддержка обратной кинематики Поддержка планирования движения Поддержка моделирования MoveIt Структура робота: коллаборативный роботизированный манипулятор Рабочий радиус: 270 мм Точность позиционирования: ±0,5 мм Диапазон вращения суставов: ±153° Камера: Встроенная 0,3 МП Угол обзора камеры: 110° Поддержка обработки изображений: OpenCV Функции глубокого обучения: цветковое взаимодействие, отслеживание лиц, распознавание меток/ярлыков, взаимодействие жестами Методы управления: Веб-управление, управление с помощью рукоятки Поддержка языков программирования: Python Электрический захват: в комплекте Диапазон раскрытия захвата: 20-45 мм Дополнительные функции: управление координатами, захват, сортировка Источник питания: адаптер переменного тока 220 В Система

			новая и неиспользованная В комплект системы входят: роботизированные манипуляторы, электрический захват, модуль управления, блок питания, соединительные кабели, программное обеспечение и пользовательское ПО Инструкция. Покупка осуществляется в рамках программы Европейского союза "DIGITECH" Erasmus+. Все цены указаны без НДС.
--	--	--	--