

常德市 1756-IC16 输出模块 全新原装质保一年

| | |
|------|---------------------------------|
| 产品名称 | 常德市 1756-IC16 输出模块 全新原装质保一年 |
| 公司名称 | 厦门盈亦自动化科技有限公司 |
| 价格 | 868.00/件 |
| 规格参数 | 品牌:A-B 型号:1756-IC16 产地:美国 |
| 公司地址 | 厦门市集美区宁海三里10号1506室 |
| 联系电话 | 0592-6372630 18030129916 |

产品详情

常德市 1756-IC16 输出模块 全新原装质保一年

| | | | |
|-----------|-------------|------------|------------|
| 1756-A10 | 1756-IF16 | 1756-L83E | 1756-HSC |
| 1756-A13 | 1756-IF16H | 1756-L83ES | 1756-IA16 |
| 1756-A17 | 1756-IF8 | 1756-L84E | 1756-IA16I |
| 1756-A4 | 1756-IF8H | 1756-L84ES | 1756-IA32 |
| 1756-A7 | 1756-IF8I | 1756-L85E | 1756-IB16 |
| 1756-BA1 | 1756-IF6I | 1756-L8SP | 1756-IB16D |
| 1756-BA2 | 1756-IF6CIS | 1756-M02AE | 1756-IB16I |
| 1756-BATA | 1756-IT6I | 1756-M02AS | 1756-IB32 |
| 1756-CN2 | 1756-IR6I | 1756-M03SE | 1756-BATA |
| 1756-CN2R | 1756-IR12 | 1756-M08SE | 1756-CNB |
| 1756-CNB | 1756-IRT8I | 1756-M16SE | 1756-IC16 |
| 1756-CNBR | 1756-IT6I2 | 1756-N2 | 1756-IB16 |

| | | | |
|------------|------------|------------|-------------|
| 1756-DHRIO | 1756-IM16 | 1756-OA16 | 1756-IB32 |
| 1756-DNB | 1756-L61 | 1756-OA16I | 1756-IF16 |
| 1756-EN2T | 1756-L62 | 1756-OB16D | 1756-IR61 |
| 1756-EN2TR | 1756-L63 | 1756-OB16E | 1734-ACNR |
| 1756-EN3TR | 1756-L64 | 1756-OB16I | 1734-ADN |
| 1756-ENBT | 1756-L65 | 1756-OB32 | 1734-AENT |
| 1756-ENET | 1756-L71 | 1756-OF4 | 1734-AENTR |
| 1756-EWEB | 1756-L71S | 1756-OF8 | 1734-APB |
| 1756-TBS6H | 1756-PA75R | 1756-OF8I | 1746-IA16 |
| 1756-TBSH | 1756-PB72 | 1756-OW16I | 1746-IB16 |
| 1757-SRM | 1756-PB75 | 1756-OF6VI | 1746-IB32 |
| 1746-N2 | 1756-RM | 1756-OF6CI | 1746-IM16 |
| 1746-NI16I | 1756-IB16 | 1756-PA72 | 1746-IO12DC |
| 1746-NI4 | 1746-IV32 | 1756-PA75 | 1746-ITB16 |

常德市 1756-IC16 输出模块 全新原装质保一年

对此，研究团队在仅依靠机器人头部相机的条件下，通过对物体间相对位置的估计，并融入触觉感知，获得了稳定的搅拌棒、孔和签子的识别与定位。

此外，通过力觉感知到插孔失败后能抬起手臂再次尝试，通过几次试探使搅拌棒逐渐接近真实孔位、确保完成插孔操作，展示了机器人能实时感知任务状态，识别失败并自主调整策略，*终成功完成任务的调整和容错能力。

此外，高分辨率的指尖触觉让机器人精巧的手内操作成为可能。所谓手内操作，指的是仅利用手指来操控手里的物体，改变其位姿和状态。

这是一种充分发挥手指运动能力的技能，能以*小能耗达到操作物体的目的，同时也对手部的感知能力和控制精度有极高要求，是“灵巧”性的集中体现。

人类在日常生活中大量使用手内操作，例如搅拌汤勺、写字、使用筷子等。但对于机器人来说，手内操作非常有挑战性，在“感知—控制”回环的任一部分稍有差池，就会造成物体掉落和任务失败。

演示中，机器人以指尖抓住一根细长的搅拌棒，先以臂手协同的方式大力搅拌杯子里的液体，然后静止

手臂，以纯手指运动的方式平滑柔顺地搅拌，其中后者的手内操作结合了深度强化学习和sim2real等技术，使用了指尖传感器实时反馈接触状态，生成三个手指的协同运动，同时对搅拌棒施加合适的力，在保证搅拌棒不掉落的前提下，驱动搅拌棒按期望轨迹搅拌杯子里的液体，充分展现机器人的灵巧操作能力。

让机器人技术更好地服务现实需求

腾讯自主研发的高性能七自由度拟人机械臂TRX-Arm也首次对外亮相。不同于传统的协作型机械臂，TRX-Arm采用了绳索传动与差分驱动相结合的方式，不仅有效降低了传动摩擦和运动惯量，还实现了多电机多关节协同驱动，具有高动态运动的能力，其*大速度7.4m/s，*大加速度44.5m/s²，可负载6kg以上。

同时，其前臂集成了768点的触觉阵列，其刷新频率高达1000Hz，以此实现了酒瓶在滚动和平衡过程中的高频实时定位。

据研究员介绍，接下来腾讯Robotics X实验室将继续推动自研机器人灵巧手TRX-Hand和机械臂TRX-Arm的融合，并引入深度学习等前沿算法，提升机器人的灵巧操作能力和解决复杂问题的能力，让其更好地服务现实需求。

腾讯 Robotics X 实验室致力于机器人前沿技术的研究，打造人机共存、共创和共赢的未来，此前已经推出多模态四足机器人Max和轮腿式机器人Ollie等多款自研机器人。

接下来，腾讯将继续探索机器人前沿技术，推动机器人技术在养老护理、居家服务、智能制造等领域的落地应用。

常德市 1756-IC16 输出模块 全新原装质保一年