

# JACKAL<sup>TM</sup>

无人地面车



小巧 · 快捷 · 坚固  
开源的二次开发平台

## 快速应用，表现与众不同

JACKAL的车载电脑预装了ROS包，能够快速启动。利用演示功能，在用户之间共享代码，您也可以创建自己的应用程序。JACKAL通过蓝牙和wifi 创建无线连接，一经打开就能马上工作！

## 为户外设计制造

JACKAL的IP62防水外壳是完全由轻质铝合金制成的坚固金属底盘。高扭矩4x4传动系统使JACKAL具有最大的牵引力，同时，高达500瓦的车载电源可操作车辆摆脱最艰难的情况。

## 小身形，大功用

JACKAL定制顶板上可以替换有效载荷，实现最佳野外测试结果。载荷可插入5V、12V和24 V 端口，并且能够轻松打开机盖，使用机载计算机。使用ROS API可以让用户获得JACKAL操作的全面可视性。

使用我们的移动研究平台的几家创新型企业



Massachusetts  
Institute of  
Technology

UNIVERSITY OF  
WATERLOO

Carnegie  
Mellon  
University

Georgia Institute  
of Technology



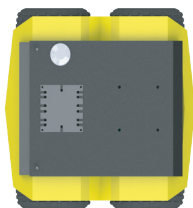
UNIVERSITY OF  
TORONTO



# 技术规格



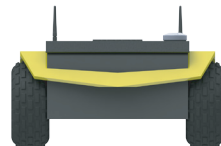
顶部



侧面



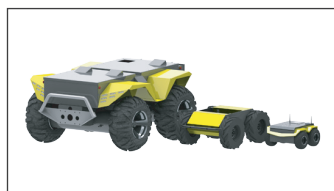
正面



尺寸 长x宽x高	508x 430 × 250 毫米 20 × 17 × 10 英寸	操作时间	2小时 至 8小时	通信	以太网, USB 3.0, RS232, IEEE 1394
重量	17 千克 37 磅	驱动电源	500瓦	驱动器 / API	ROS INDIGO包裹
有效载荷	土地: 10 千克/22 磅 平地: 20 千克 /44 磅	电池	270瓦时 锂离子	控制模式	开环 车轮速度 运动指令
最大速度	2.0 米/秒 6.6 英尺/秒	编码器	78,000脉冲/米 正交	信息反馈	电池 电机电流 车轮速度 GPS 陀螺仪 加速度计
间隙	65 毫米 2.6 英寸	用户电源	5 V @ 5A 12V @ 10A 24V @ 20A		

## 示例应用

### 协同控制



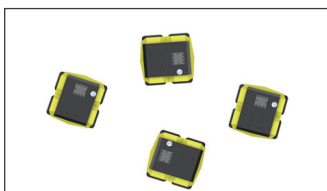
JACKAL设计为可扩展的开放式架构 使其成为测试和开发多机器人协同控制的理想平台。

### 感知与导航



让您的研究进展更快, 借助于 摄像头、GPS和激光包, 所有这一切都附带存档记忆库和编程示例。

### 实验室教学工具



JACKAL轻巧、紧凑且易于编程 一是帮助建立令学生兴奋的完美平台!

### 环境监测



JACKAL配有遥控操作或自治户外应用程序。防风雨、坚固耐用的底盘非常适合用于环境监测。

## 联系我们，了解更多信息



地 址: 北京市朝阳区北辰西路69号峻峰华亭A座1002  
电 话: 010 - 58772900  
传 真: 010 - 58772900-280  
邮 编: 100029  
网 址: [www.leemanrobot.com.cn](http://www.leemanrobot.com.cn)  
Email: [info@leemanchina.com](mailto:info@leemanchina.com)

