



四 ROS机器人



CONTENTS

录

1 产品介

olerTq

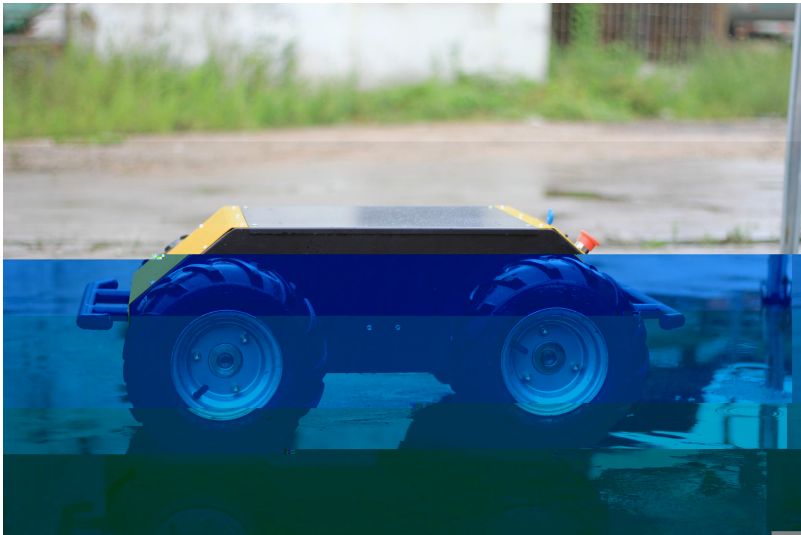
产品介

专
， 4×4免
传 人， 以 全
伺 作为 具
于 内
；
于STM32 主 两侧 前
ROS 人 作 了 串
IMU GPS 供5V/12V/24V 出，
IMU信
件， Kinect

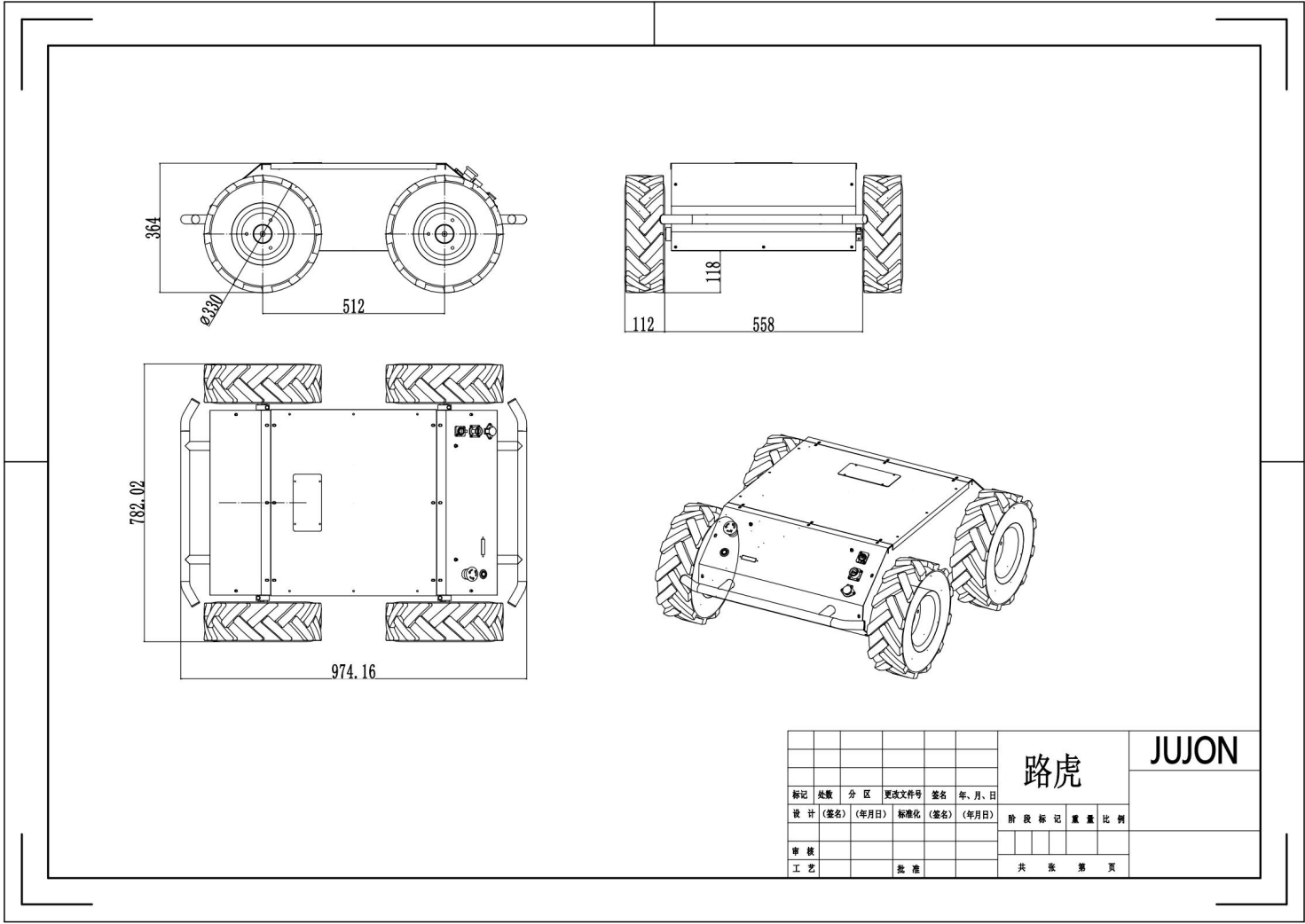
二

单

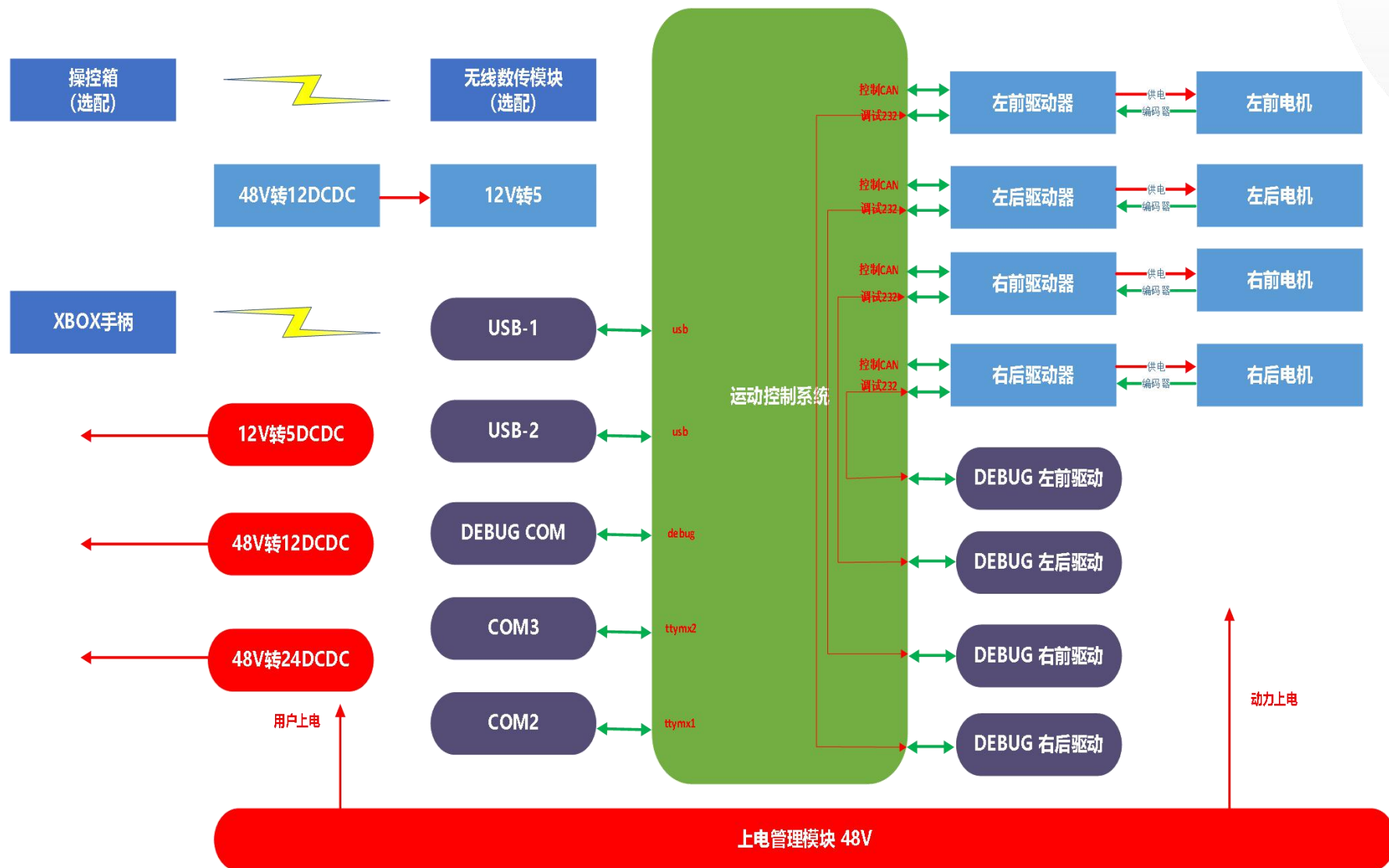
序号	名	数
1	内制 , ,	1
2	48V 10AH	1
3	充48V 3AH	1
4	ControlerTq制 XBOX	1
5	光	1
6		1
7	12	2
8	48V 刷伺	1
9	STM32制	1



三 尺寸



四 动控制 图



五 ControllerTq

全串出 准DB9, 以便 RS232

主制使 供 I.MAX6Q,
ARM-Cortex-A9 , 4 , 主
1.2GHz*4CORE, 2G内 , 8Gflash

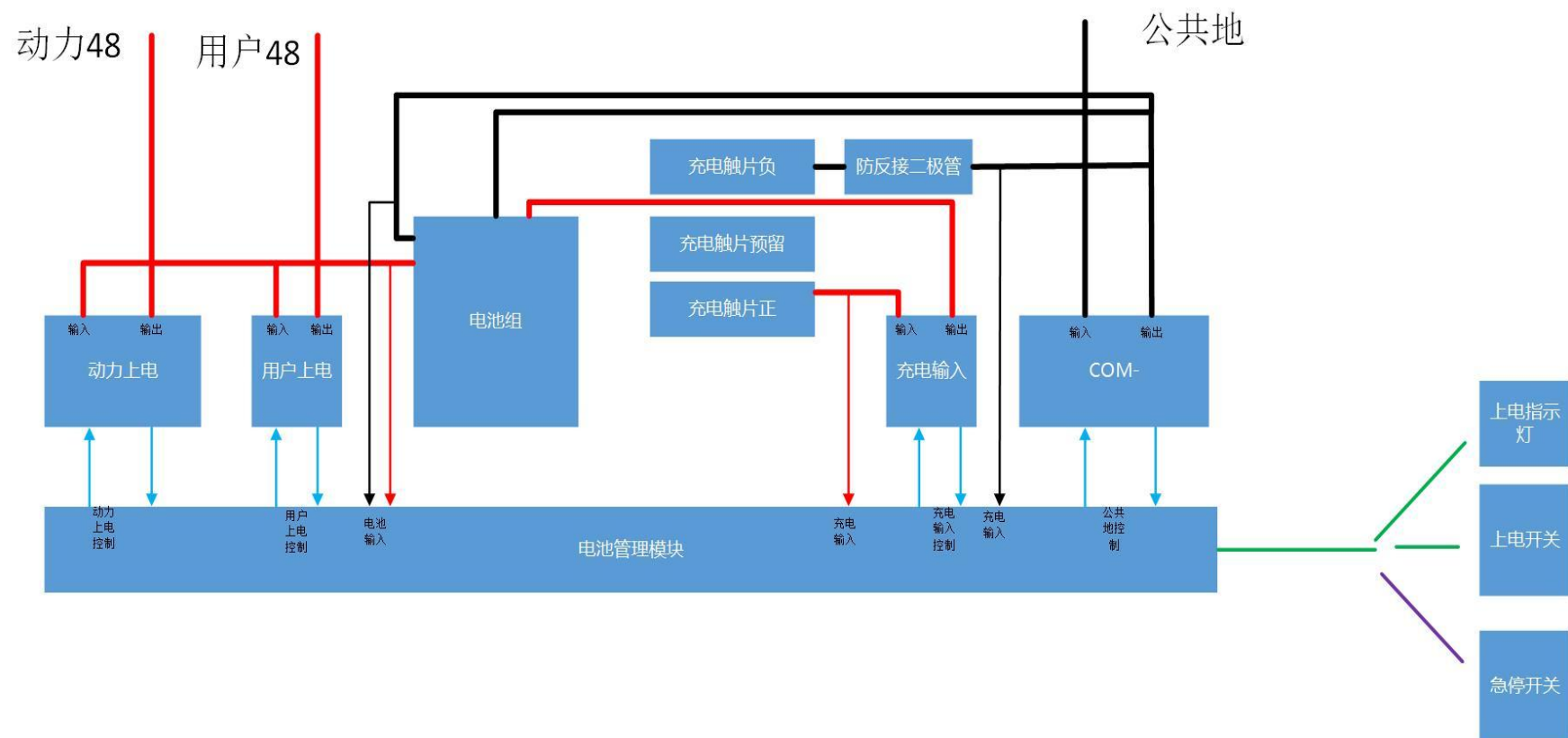
供丰 1兆 , 2 USB, 2
RS232 , 1 RS232 DEBUG

充分 到 供24V, 12V
, 5V 出, 以供10A

RS232 CAN RS232 CAN RS232 CAN RS232 CAN

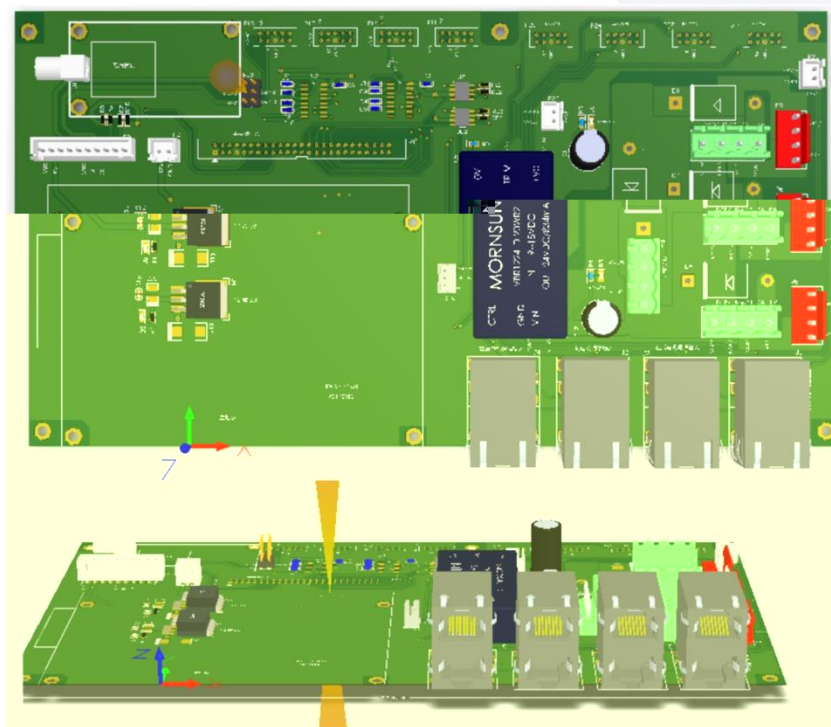


六 上 块 图

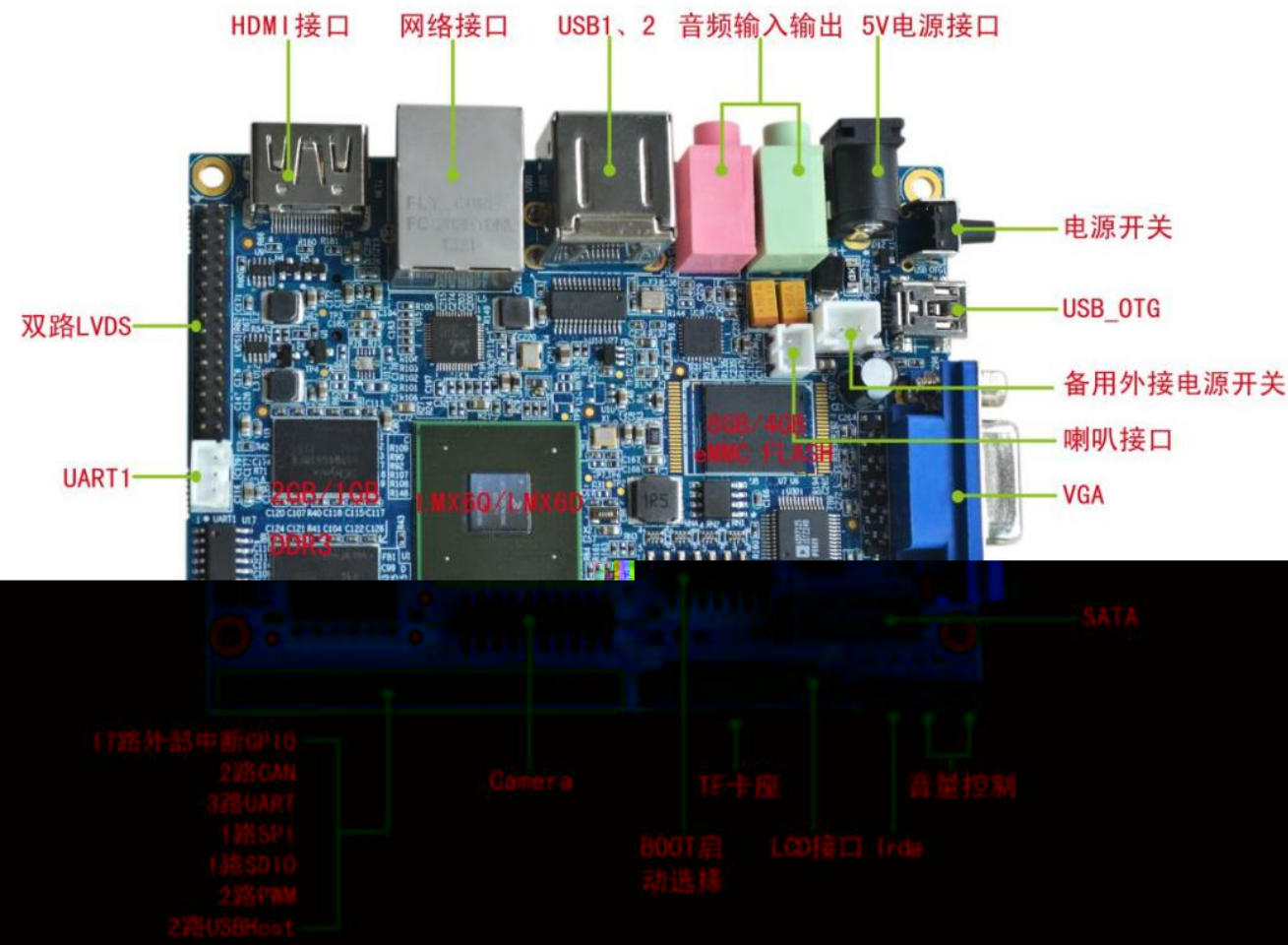


七 动控制板

- 4 制CAN 入
- 4 RS232 入
- 4 DB9 出
- 1 兆 , 2 USB2.0, 2 RS232
- 3 出, 10A



八 主控



CPU	Frescale i.MX6Q（四核）or i.MX6D（双核）Cortex-A9
主频	1.2GHz*4CORE or 2CORE 可选配
DDR3	2GB or 1GB, DDR3, 1066MHz
eMMC	8GB or 4GB（可扩展到 16G）,用户可定制 Nand Flash
电源适配器	5V/2A
开关机	单键开关机，休眠唤醒
启动方式	支持 eMMC，Micro SD 卡 2 种方式启动
功耗	<4W(5V-800mA，单机开机峰值)
Usb OTG	1 路 USB_OTG 2.0 下载接口
Usb Host	2 路 USB_HOST 2.0 的双层接口，2 路可扩展 USB_HOST
功放输出	支持 1W 输出功率（8 欧负载）
HDMI	1 路，HDMI v1.4,1080p@30fps 高清数字输出
VGA	1 路，最高支持 1920*1200 分辨率
LVDS	双路 LVDS
Audio	MIC、PHONE、集成功放接口
Ethernet	1 路 RJ-45 接口，支持 10M/100M/1000M 自适应
SATA	1 路标准 7PIN SATA II 接口
COM	1 路 3P 的 RS232 电平调试接口，3 路可扩展串口
RTC	1 个
Micro SD	1 个
User key	2 个,作为音量加减按键
Camera	1 路，支持 CMOS（流媒体格式）
IrDA	1 路，支持红外遥控
LCD 接口	40P 的 FPC 接口
触摸屏选择	电容屏 or 电阻屏
可扩展接口	2 路 USB、17 路可中断 IO 口、2 路 CAN 总线、3 路串口、1 路 SPI、1 路 SDIO、2 路 PWM

九 产品实拍



让做机器人变得简单！

巨匠公司是机器人领域领先的产品制造商和系统提供商。经营范围从移动机器人到多轴机械臂以及非标项目定制服务。我们的产品紧跟技术潮流，可以根据客户需求定制集成系统。

JUJON 的标准化移动机器人。性能卓越。质量稳定。接口丰富。便于二次开发。而真正科研人员简化工作复杂程度。主要关注顶层硬件搭建和调试。更专注于上层应用开发。

