

四驱ROS机器人



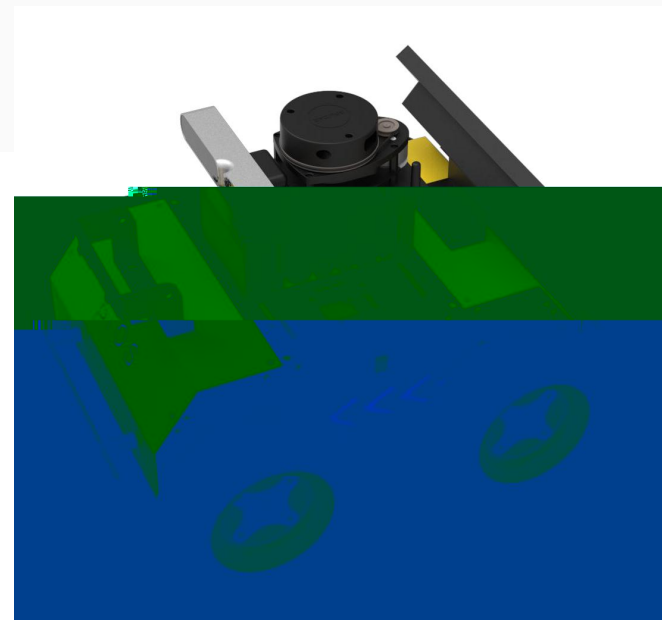
SLAM导

动

度学习

平台

JUJON



目录

01

产品介

02

单

03

格尺寸

04

功 概

05

开 料

06

产品展

07

染效果

08

产品实拍

一、产品介绍

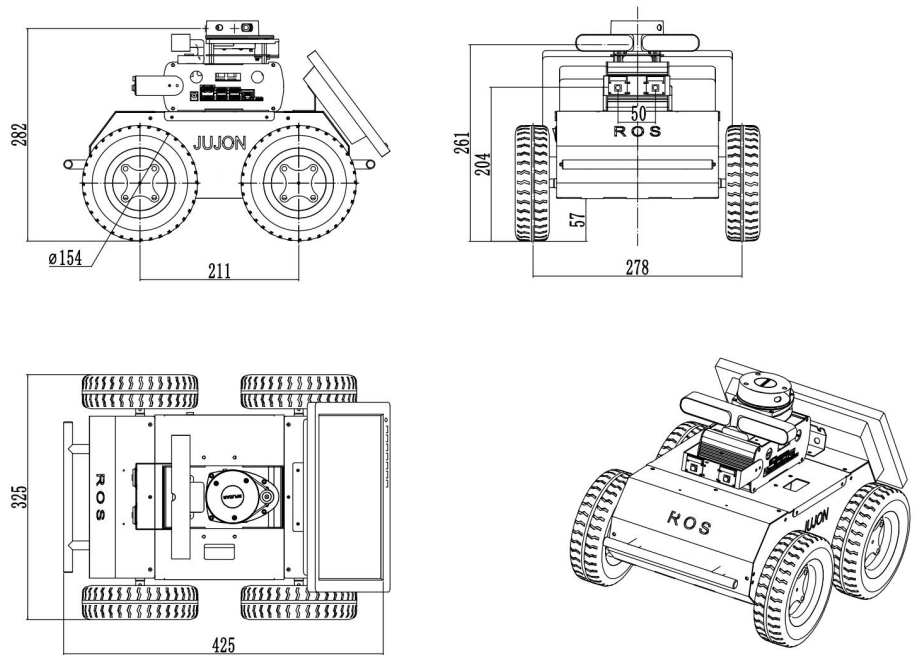
- “威”四四构动底，动操控方便，下位机巨基于STM32
动控制，上位机伟 Jetson nano，可实光SLAM导图像别
功，是性价比实室校教学企业产品原型平台机器人
改变每侧度，实前后原地向四体控制板，串口向户层实
时反器和IMU信息，帮助户实机器人定位导
- Jestson Nano ubuntu 18.04，并出厂安了ros melodic次可以在学习各
AI同时，学习ROS态下各动，导
- 平台开放型，可光（可思SICK北品），
标单CSI接口机，可双CSI接口机，实双有度机接口，可
以各好可10.1寸显器，和套，使你本，
AI+ROS

二、配置清单

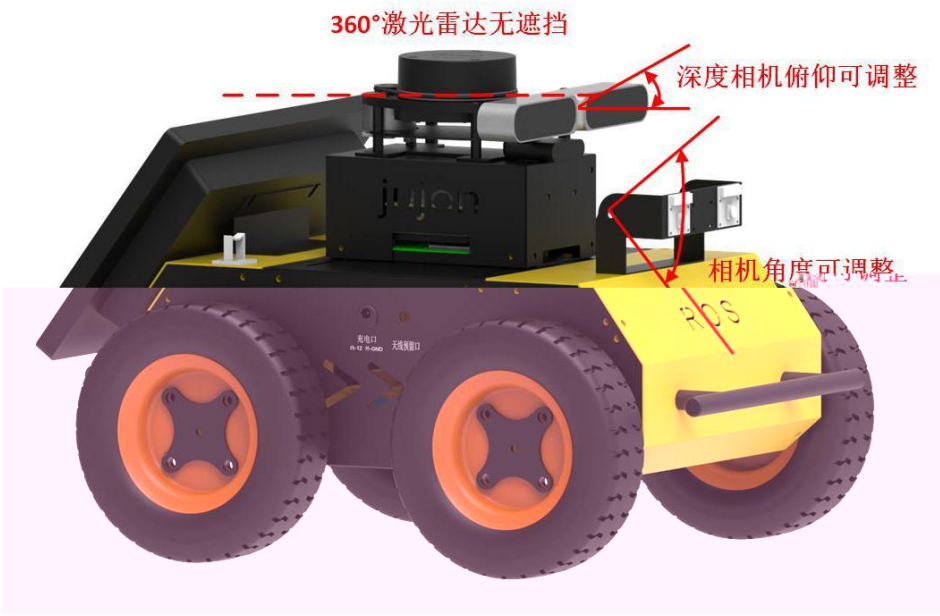
| 序号 | 名称 | 规格 | 数量 |
|----|------------------------|----------------------------|----|
| 1 | 四 底 | 内 四 控制板, 机, DC-DC 换器 | 1 |
| 2 | | 12V 15AH | 1 |
| 3 | 充 器 | 12V 3AH | 1 |
| 4 | 控 器 | 2.4G 模 控器 | 1 |
| 5 | 光 | 思 A1 带USB数据 | 1 |
| 6 | NVIDIA Jestson Nano | 内 64G SD卡, WIFI模块, 带 属壳 | 1 |
| 7 | CSI 机 | 带上下 支架1个 | 2 |
| 8 | 度 机 | astra pro 度摄像头 带USB 数据 | 1 |
| 9 | 10.1寸显 器 | 1080P HDMI接口 带HDMI | 1 |
| 10 | 套 | 2.4G充 带 控 你小 | 1 |
| 11 | SD卡 卡器 | | 1 |



三、规格尺寸



| | | | | | | | | | | | | | |
|-----|------|-------|-------|------|-------|---------|-----|-----|-----|-------|--|--|--|
| | | | | | | 路威 | | | | JUJON | | | |
| | | | | | | | | | | | | | |
| 标记 | 处数 | 分 区 | 更改文件号 | 签名 | 年、月、日 | | | | | | | | |
| 设 计 | (签名) | (年月日) | 标准化 | (签名) | (年月日) | 阶 段 | 标 记 | 重 量 | 比 例 | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | |
| 审 核 | | | | | | | | | | | | | |
| 工 艺 | | | 批 准 | | | 共 张 第 页 | | | | | | | |



四、功能概述



MoveIt!
机械臂



双相机
视觉抓取



6自由度
更多关节



ROS框架
里程计推演



深度相机
视频监控



彩色相机
视觉巡线



室内导航
动态避障



手机APP
建图导航



视觉三维
深度建图



视觉SLAM
动态导航



激光雷达
构建地图



路径规划
自动导航



10.4 英寸
定制大屏



深度学习
人工智能



技术支持
一对一指导



全部开源
二次开发








双麦克阵列
语音控制



OPENCV
图像处理

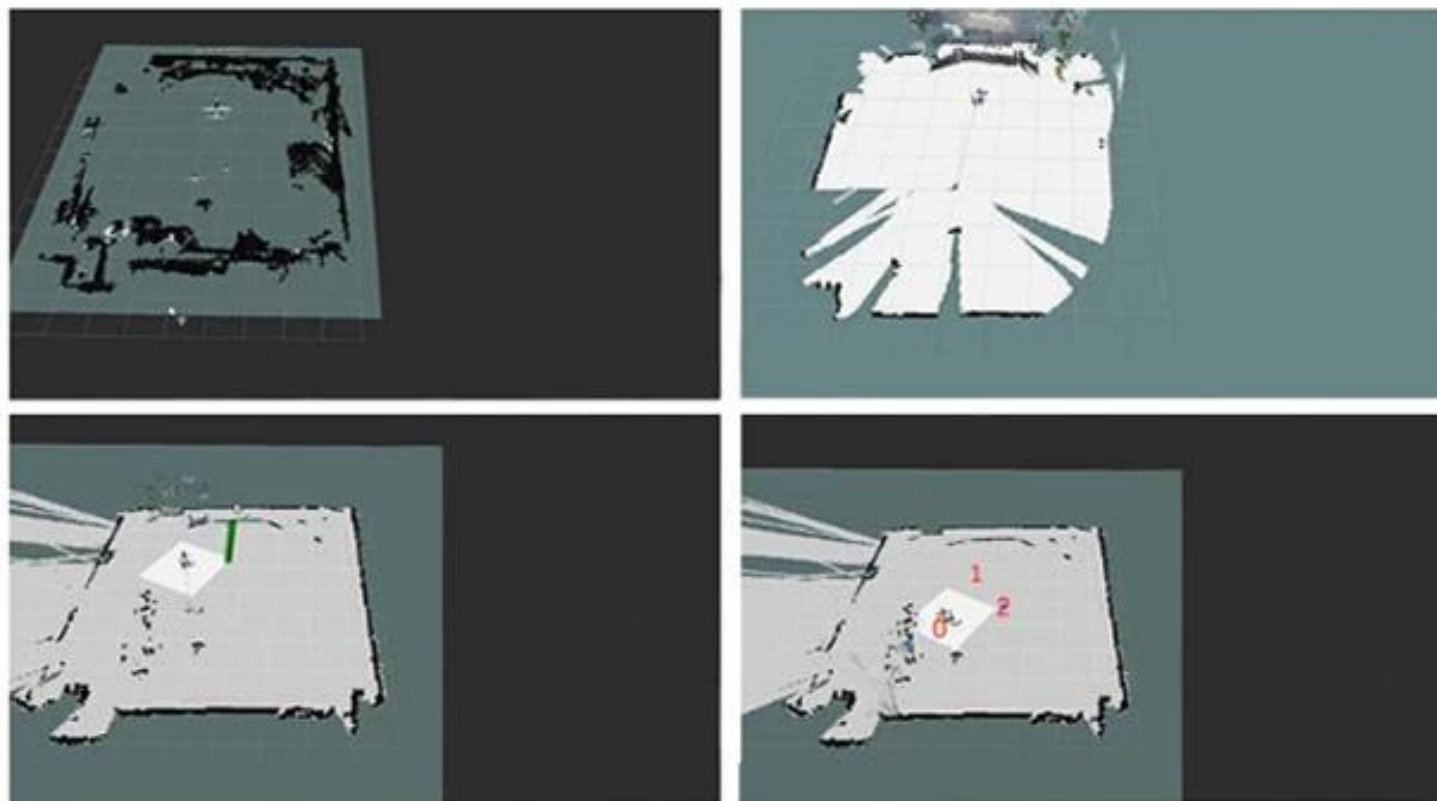
五、开源资料

| | | | | | |
|--------------------------|---|----------|------------------|-----|---|
| <input type="checkbox"/> |  | 8 学习资料 | 2021-06-25 16:36 | 文件夹 | - |
| <input type="checkbox"/> |  | 7 硬件资料 | 2021-06-25 16:36 | 文件夹 | - |
| <input type="checkbox"/> |  | 6 源码资料 | 2021-06-25 16:36 | 文件夹 | - |
| <input type="checkbox"/> |  | 5 软件工具 | 2021-06-25 16:36 | 文件夹 | - |
| <input type="checkbox"/> |  | 4 系统镜像 | 2021-06-25 16:36 | 文件夹 | - |

| | | | | | |
|--------------------------|---|-------------|------------------|-----|---|
| <input type="checkbox"/> |  | 3 配套文件 | 2021-06-25 16:36 | 文件夹 | - |
| <input type="checkbox"/> |  | 2 教程资料 | 2021-06-25 16:36 | 文件夹 | - |
| <input type="checkbox"/> |  | 1 使用手册 (代 | 2021-06-25 16:36 | 文件夹 | - |

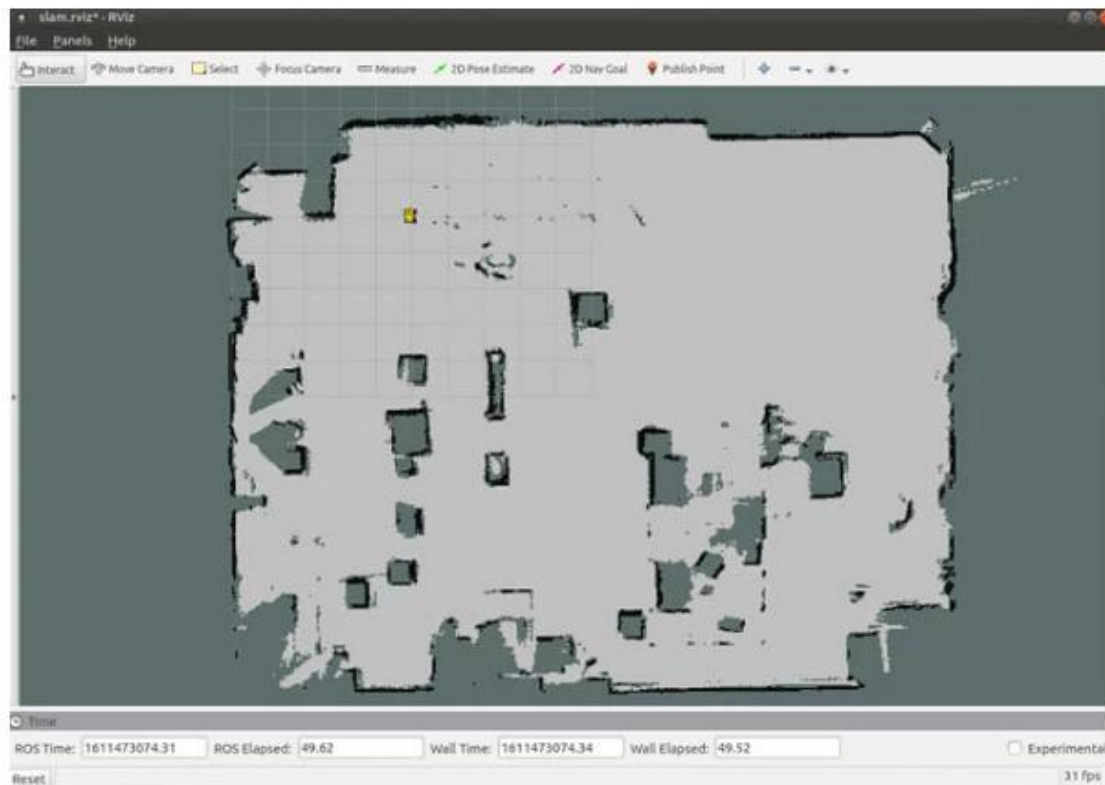
六、指导实验

- 支持Gmapping 支持Cartographer hector karto 建图
- 支持多 导 定 动态



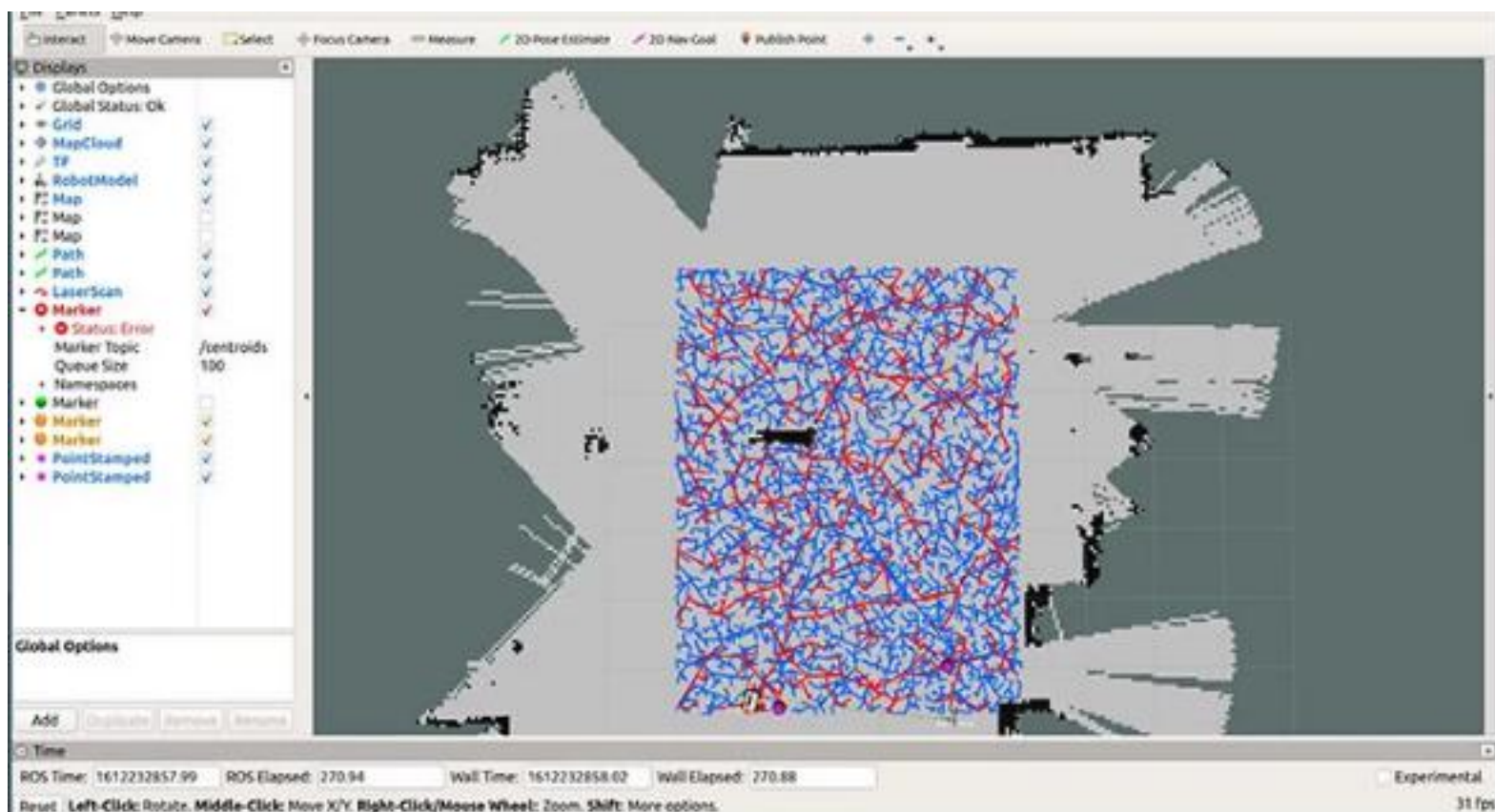
六、指导实验

- 只使用摄像头数据构建地图效果并不十分准确,我们使用了多传感器融合方案
- 使用IMU和摄像头数据通过EKF融合完成地图构建



六、指导实验

- 威无 人工干 机器人，使 RRT 主完成探 地图 保存地图并且回归



七、渲染效果



八、产品实拍





群名称:四驱路威套件学习交流群

群 号:1031738830

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。而真正将研究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。

