



塔克创新
XTARK INNOVATION

烟台塔克电子科技有限公司

企业产品 宣传册

发布时间：2024.1



国家高新技术企业

营业范围：ROS机器人 自动驾驶 智能小车 机器人配件

公司简介

塔克创新 (XTARK) 专注于高端人工智能教育科研机器人的研发、生产和销售, 公司位于美丽海滨城市山东烟台蓝色智谷, 是国家级高新技术企业, 主要产品包含ROS机器人、控制器、自动驾驶、智能小车及零配件。公司具备全栈机器人研发能力, 服务国内外1000多所高校、科研院所和企业研发机构, 努力打造全球教育机器人领先品牌。

公司旨在为学生、科研人员提供更先进易用的机器人教育和实验平台, 提供质优价廉的机器人零配件, 提供丰富配套学习资料和课程。助力新工科教育, 助力国家人工智能机器人产业发展。



ROS机器人



智能控制



实验室设备



机器人配件

MISSION

我们的使命

专注教育科研领域, 赋能行业, 培养未来

VISION

我们的愿景

让科技创造变得简单, 让人们享受创造的乐趣

开源ROS机器人



产品特点



麦克纳姆轮底盘

四轮独立驱动，全向移动，机动灵活，内置摆式悬挂，避免打滑



激光雷达SLAM导航建图

支持激光雷达2D建图导航、多点导航、多点巡航、路径规划



深度相机3D视觉

支持OpenCV机器视觉处理、RTAB 3D雷达与视觉融合建图导航、ORB-SLAM视觉定位



开源资料

提供功能源码、原理图等资料，有丰富视频教程、配套文档，代码详细注释

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TARKBOT-R20-MEC
底盘类型	麦克纳姆轮全向移动款
尺寸/重量	260x250x187mm / 3.3kg
负载能力	5KG
轻载速度	1.6m/s
电机/编码器	1024线高精度磁编码器电机，减速比1:30
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
ROS主控	树莓派4B、Jetson Nano B01, Jetson Orin Nano/NX，英特尔12代N100处理器
激光雷达	思岚C1，蓝海光电50C-R TOF激光雷达
深度相机	1080P大FOV RGB相机，Astra系列RGBD深度相机
控制方式	TTL串口，USB串口，CAN接口，PS2无线手柄，蓝牙APP，航模遥控器
操作系统	ROS1-Melodic/Noetic, ROS2-Foxy
其他扩展	6麦克风语音模块和音箱，7寸IPS触摸屏，铝合金收纳箱

开源ROS机器人



产品特点



阿克曼舵机转向底盘

经典汽车结构，后轮差速驱动，前轮舵机控制转向



2D/3D建图导航

支持激光雷达2D单点/多点建图导航、3D深度相机+雷达融合建图导航



声源定位

支持语音识别、TTS语音播报、声源定位、语音召唤、语音导航等



支持二次开发

机器人全开源，提供源码、原理图、开发手册等详细资料

淘宝扫码查看
更多详细内容和
演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TARKBOT-R20-AKM
底盘类型	阿克曼舵机转向款
尺寸/重量	293x196x162mm / 2.6kg
负载能力	3KG
轻载速度	1.4m/s
电机/编码器	1024线高精度磁编码器电机，减速比1:30
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
ROS主控	树莓派4B、Jetson Nano B01, Jetson Orin Nano/NX, 英特尔12代N100处理器
激光雷达	思岚C1, 蓝海光电50C-R TOF激光雷达
深度相机	1080P大FOV RGB相机, Astra系列RGBD深度相机
控制方式	TTL串口, USB串口, CAN接口, PS2无线手柄, 蓝牙APP, 航模遥控器
操作系统	ROS1-Melodic/Noetic, ROS2-Foxy
其他扩展	6麦克风语音模块和音箱, 7寸IPS触摸屏, 铝合金收纳箱

开源ROS机器人



产品特点



两轮差速转向底盘

两轮差速转向，主动轮中间放置，可围绕中心自转，转向灵活



雷达避障

支持激光雷达2D建图导航、路径规划，导航中自动避障



多机编队

支持多机通信、遥控，多机集群编队控制，多机导航



高精度编码器电机

自研1024线高精度磁编码器电机，里程计解算精度更高

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TARKBOT-R20-TWD
底盘类型	两轮差速驱动款
尺寸/重量	228x228x226mm / 3.3kg
负载能力	3KG
轻载速度	1.4m/s
电机/编码器	1024线高精度磁编码器电机，减速比1:30
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
ROS主控	树莓派4B、Jetson Nano B01, Jetson Orin Nano/NX, 英特尔12代N100处理器
激光雷达	思岚C1, 蓝海光电50C-R TOF激光雷达
深度相机	1080P大FOV RGB相机, Astra系列RGBD深度相机
控制方式	TTL串口, USB串口, CAN接口, PS2无线手柄, 蓝牙APP, 航模遥控器
操作系统	ROS1-Melodic/Noetic, ROS2-Foxy
其他扩展	6麦克风语音模块和音箱, 7寸IPS触摸屏, 铝合金收纳箱

开源ROS机器人



产品特点



四轮差速转向底盘

四轮独立驱动，差速转向，大扭力减速电机，室内室外均可使用



激光雷达建图导航

支持激光雷达2D建图导航、路径规划，导航中自动避障



多机编队

支持多机通信、遥控，多机集群编队控制，多机导航



高精度编码器电机

自研1024线高精度磁编码器电机，里程计计算精度更高

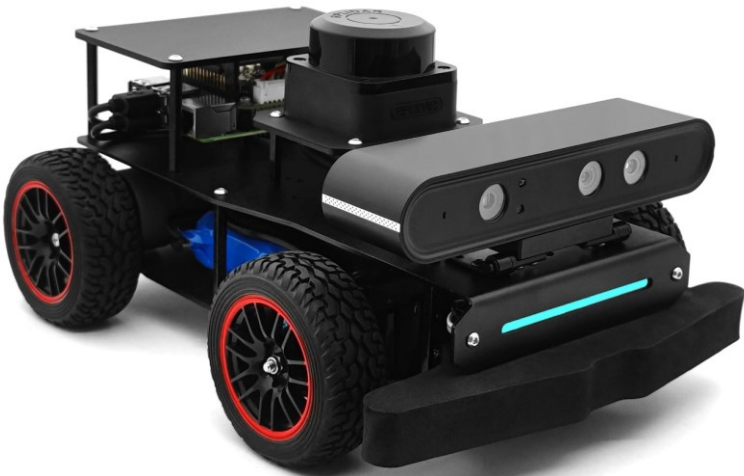
淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TARKBOT-R20-FWD
底盘类型	四轮差速款
尺寸/重量	260x238x187mm / 3.1kg
负载能力	2KG
轻载速度	0.8m/s
电机/编码器	1024线高精度磁编码器电机，减速比1:60
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
ROS主控	树莓派4B、Jetson Nano B01, Jetson Orin Nano/NX, 英特尔12代N100处理器
激光雷达	思岚C1, 蓝海光电50C-R TOF激光雷达
深度相机	1080P大FOV RGB相机, Astra系列RGBD深度相机
控制方式	TTL串口, USB串口, CAN接口, PS2无线手柄, 蓝牙APP, 航模遥控器
操作系统	ROS1-Melodic/Noetic, ROS2-Foxy
其他扩展	6麦克风语音模块和音箱, 7寸IPS触摸屏, 铝合金收纳箱

开源ROS机器人



产品特点



阿克曼舵机转向底盘

经典汽车结构，后轮差速驱动，前轮舵机控制转向



2D建图导航

支持激光雷达2D单点/多点建图导航、动态避障、路径规划



深度相机3D视觉

支持OpenCV机器视觉处理、RTAB 3D雷达与视觉融合建图导航、ORB-SLAM视觉定位



支持二次开发

机器人全开源，提供源码、原理图、开发手册等详细资料

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TARKBOT-R10-AKM
底盘类型	阿克曼舵机转向款
尺寸/重量	273x196x140mm / 2.6kg
负载能力	3KG
轻载速度	1.4m/s
电机/编码器	13线霍尔编码器电机，减速比1:30
舵机	S825F高速金属数字舵机
STM32主控	OpenCTR B20控制器(STM32F103RCT6)
ROS主控	树莓派4B 4G/8G
激光雷达	思岚C1，蓝海光电50C-R TOF激光雷达
深度相机	1080P大FOV RGB相机，Astra系列RGBD深度相机
控制方式	TTL串口，USB串口，PS2无线手柄，蓝牙APP，航模遥控器
操作系统	ROS1-Noetic，ROS2-Foxy

开源ROS机器人



产品特点



两轮差速转向底盘

两轮差速转向，主动轮中间放置，可围绕中心自转，转向灵活



2D/3D建图导航

支持激光雷达2D单点/多点建图导航、3D深度相机+雷达融合建图导航



多机编队

支持多机通信、遥控，多机集群编队控制，多机导航



开源资料

提供功能源码、原理图等资料，有丰富视频教程、配套文档，代码详细注释

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TARKBOT-R10-TWD
底盘类型	两轮差速驱动款
尺寸/重量	216x216x169mm / 2.5kg
负载能力	3KG
轻载速度	1.4m/s
电机/编码器	13线霍尔编码器电机，减速比1:30
STM32主控	OpenCTR B20控制器(STM32F103RCT6)
ROS主控	树莓派4B 4G/8G
激光雷达	思岚C1，蓝海光电50C-R TOF激光雷达
深度相机	1080P大FOV RGB相机，Astra系列RGBD深度相机
控制方式	TTL串口，USB串口，PS2无线手柄，蓝牙APP，航模遥控器
操作系统	ROS1-Noetic，ROS2-Foxy

开源ROS机器人



产品特点



麦克纳姆轮底盘

四轮独立驱动，全向移动，机动灵活，内置摆式悬挂，避免打滑



2D/3D建图导航

支持激光雷达2D单点/多点建图导航、3D深度相机+雷达融合建图导航



六自由度机械臂

采用金属舵机组成的六自由度机械臂支持仿真控制、手柄控制，物体抓取



支持二次开发

机器人全开源，提供源码、原理图、开发手册等详细资料

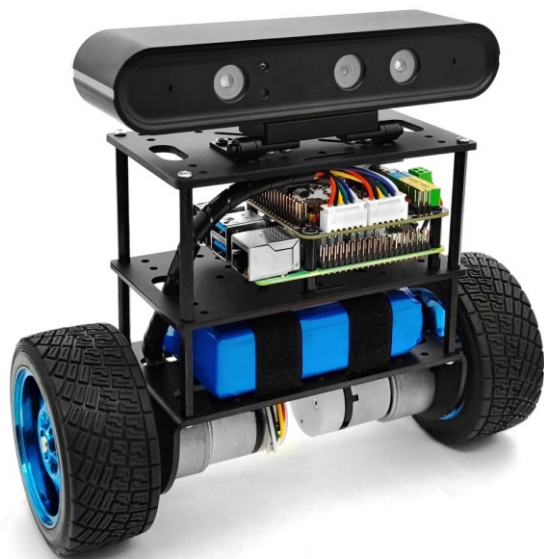
淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TARKBOT-R20-ABOT
底盘类型	麦克纳姆轮全向移动款
尺寸/重量	260x250x187mm / 4.5kg
轻载速度	1.4m/s
电机/编码器	1024线高精度磁编码器电机，减速比1:30
舵机	S825金属数字舵机
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
ROS主控	树莓派4B、Jetson Nano B01
激光雷达	乐动D500
深度相机	1080P大FOV RGB相机，Astra系列RGBD深度相机
控制方式	TTL串口，USB串口，CAN接口，USB无线手柄，蓝牙APP，航模遥控器
操作系统	ROS1-Melodic/Noetic，ROS2-Foxy
其他扩展	6麦克风语音模块和音箱，7寸IPS触摸屏

开源ROS机器人



产品特点



一体式平衡车底盘

两轮独立驱动，一体成型，同轴度高，平衡性能更好



2D/3D建图导航

支持激光雷达2D单点/多点建图导航、3D深度相机+雷达融合建图导航



高精度编码器电机

自研1024线高精度磁编码器电机，里程计算精度更高



开源资料

提供功能源码、原理图等资料，有丰富视频教程、配套文档，代码详细注释

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TARKBOT-B680-ROS 平衡小车
尺寸	212x72x148mm
负载能力	3KG
续航时间	自平衡续航时间50h，树莓派ROS系统运行时间5-7小时
电机/编码器	1024线高精度磁编码器电机，减速比1:30
STM32主控	OpenCTR B20控制器(STM32F103RCT6)
ROS主控	树莓派4B 4G/8G
激光雷达	乐动D500 TOF激光雷达
深度相机	Astra系列RGBD深度相机
控制方式	TTL串口，USB串口，PS2无线手柄，蓝牙APP
操作系统	ROS1-Noetic，ROS2-Foxy

ROS机器人底盘系列



产品特点



麦克纳姆轮底盘

四轮独立驱动，全向移动，机动灵活，内置摆式悬挂，避免打滑



高精度编码器电机

自研1024线高精度磁编码器电机，里程计解算精度更高



丰富灵活的控制接口

底盘预留多种控制接口，以及丰富的扩展孔位，可以灵活扩展各种传感器



支持二次开发

底盘全开源，提供源码、原理图、开发手册等详细资料

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	R20-MEC
尺寸/重量	260x250x117mm / 2.5kg
负载能力	5kg
电机编码器	可选13线/1024线编码器电机，减速比1:30
轻载速度	1.6m/s
底盘材质	全铝合金底盘，表面阳极氧化喷砂处理
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)，搭载FreeRTOS嵌入式实时操作系统
控制方式	TTL串口，USB串口，CAN接口，PS2无线手柄，蓝牙APP，航模遥控器
电池	12.6V 10000mAh锂电池，带保护板，续航6~8h

多功能智能小车



产品特点



线性CCD巡线

根据CCD传感器识别赛道灰度值进行二值化处理，提取定位黑线位置使用PID算法实时调整转向完成巡线



激光雷达避障

可实现激光雷达避障，支持动态避障



激光雷达跟随

可实现激光雷达跟随，包括人在内的任何移动物体



开源资料

提供功能源码、原理图等资料，有丰富视频教程、配套文档，代码详细注释

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	R5-FWD
尺寸	200x187x80mm
重量	1.2kg
负载	5kg
速度	1.2m/s
电机编码器	13线，MC520编码器直流减速电机，减速比1: 30
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
底盘材质	全铝合金底盘，表面阳极氧化喷砂处理
控制方式	TTL串口，USB串口，CAN接口，PS2无线手柄，蓝牙APP，航模遥控器
扩展套件	4路巡线传感器、云台超声波、TOF雷达、CCD巡线、舵机云台、机械臂
电池	12.6V 2600mAh 18650锂电池

多功能智能小车

产品特点



舵机云台超声波避障

支持多机云台超声波模块避障行驶，云台超声波可以左右转动探测障碍



红外巡线

可支持4路红外巡线模块，实现直角转弯、交叉路段、锐角掉头等



IMU直线行驶

利用IMU的角速度数据，结合角度和电机速度PID闭环，实现直线行驶



PS2手柄遥控

控制器预留PS2手柄接收器插座，支持PS2手柄遥控，可无极调速



淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TT-MEC
尺寸	195x180x65mm
重量	0.44kg
负载	3kg
速度	1.4m/s
电机编码器	13线霍尔编码器TT马达，减速比1:48
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
底盘材质	3mm单面磨砂黑色亚克力
控制方式	TTL串口，USB串口，CAN接口，PS2无线手柄，蓝牙APP，航模遥控器
扩展套件	4路巡线传感器、云台超声波、TOF雷达、CCD巡线、舵机云台、机械臂
电池	7.4V 2600mAh 18650锂电池

机械臂机器人底盘



产品特点



六自由度机械臂

采用金属舵机组成的六自由度机械臂支持手柄控制，物体抓取



高精度编码器电机

自研1024线高精度磁编码器电机，里程计解算精度更高



丰富灵活的控制接口

底盘预留多种控制接口，以及丰富的扩展孔位，可以灵活扩展各种传感器



可扩展ROS

底盘全开源，提供源码、原理图、开发手册等详细资料

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	R22-ABOT-MEC
尺寸/重量	260x250x127mm(高度不含机械臂) / 2.6kg
负载能力	5kg
电机编码器	可选13线/1024线编码器电机，减速比1:30
轻载速度	1.6m/s
底盘材质	全铝合金底盘，表面阳极氧化喷砂处理
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
控制方式	TTL串口，USB串口，CAN接口，PS2无线手柄，蓝牙APP，航模遥控器
电池	12.6V 10000mAh锂电池，带保护板，续航6~8h

自平衡小车系列

产品特点



线性CCD巡线

根据CCD传感器识别赛道灰度值进行二值化处理，提取定位黑线位置使用PID算法实时调整转向完成巡线



激光雷达走直线

小车通过激光雷达识别周围的墙体可以实现直线行驶



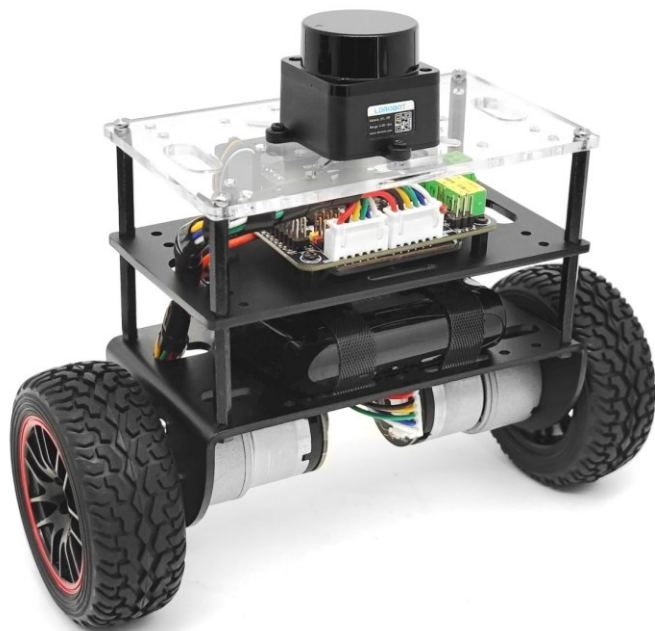
激光雷达跟随

可通过激光雷达实现跟随功能，包含人在内的任何移动物体



支持手柄控制

可使用PS2手柄控制速度和转向，通过摇杆对速度进行无极调节



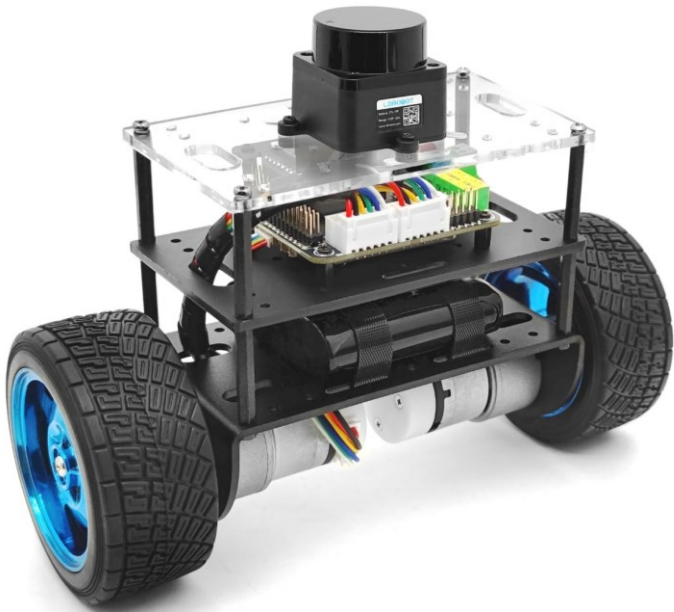
淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	B680
尺寸	198x75x134mm
重量	0.8kg
负载	3kg
电机编码器	13线MC520编码器电机，减速比1:30
STM32主控	OpenCTR B20控制器(STM32F103RCT6)
OLED蓝牙显示屏	标配0.96寸OLED蓝牙显示屏
PS2无线手柄	标配PS2无线遥控手柄以及接收器
可扩展模块	TOF激光雷达、CCD巡线模块、舵机云台
电池	12V 2600mAh 18650锂电池

自平衡小车系列



产品特点



线性CCD巡线

根据CCD传感器识别赛道灰度值进行二值化处理，提取定位黑线位置使用PID算法实时调整转向完成巡线



高精度编码器电机

自研1024线高精度磁编码器电机，里程计算精度更高



激光雷达跟随

可通过激光雷达实现跟随功能，包含人在内的任何移动物体



支持蓝牙APP控制

可用蓝牙APP控制速度和转向，通过摇杆对速度进行无极调节，支持多种模式

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	B690
尺寸	198x75x134mm
重量	0.8kg
负载	3kg
电机编码器	1024线MC520编码器电机，减速比1:30
STM32主控	OpenCTR H60控制器(STM32F407VET6)
OLED蓝牙显示屏	标配0.96寸OLED蓝牙显示屏
PS2无线手柄	标配PS2无线遥控手柄以及接收器
可扩展模块	TOF激光雷达、CCD巡线模块、舵机云台
电池	12V 2600mAh 18650锂电池

二维电动云台



产品特点



电子设计竞赛专用

可选一/二自由度舵机云台，舵机运动丝滑，非常适合参加电子竞赛



带工业级深沟球平面轴承

标配工业级深沟球轴承，平稳顺滑转动，控制灵活省力



大扭矩数字金属舵机

可选25KG大扭矩数字金属舵机，金属输出轴



提供三维模型

可提供产品的三维模型，方便用户自行DIY建模

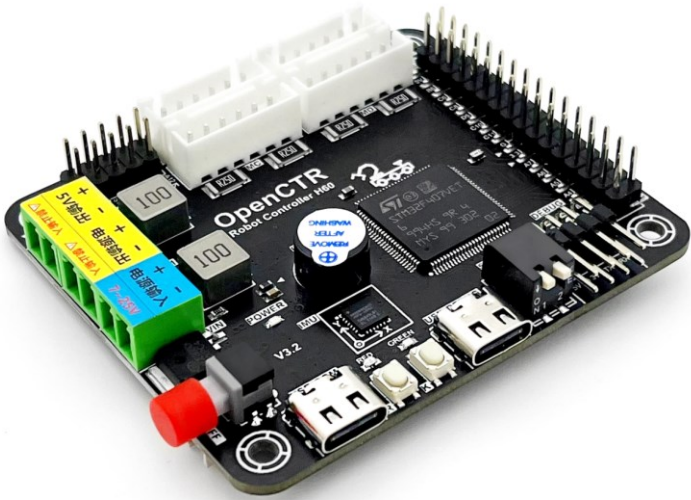
淘宝扫码查看
更多详细内容和
演示视频



基本信息 | Basic Information

产品名	一自由度舵机云台	二自由度舵机云台
舵机转动角度	270°	第一自由度270°，第二自由度180°
舵机配置	270° 20/25KG金属数字舵机	270° 20/25KG金属数字舵机 180° 20/25KG金属数字舵机
可选电控	7.4V锂电池组，STM32控制器，PS2无线手柄	
尺寸	110x110x65mm	110x110x130mm
运动范围	仅可水平面转动	可以水平+垂直面转动

开源机器人控制器



产品特点



可驱动四路电机

控制器可驱动四路电机，大部分车型都可以适用



开源资料

提供源码、原理图、开发手册等详细资料



内置IMU陀螺仪

控制器内置IMU模块，包含3轴加速度，3轴陀螺仪



专利产品

本控制器产品为自研产品，已申请专利授权，专利号：202230606313.7

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



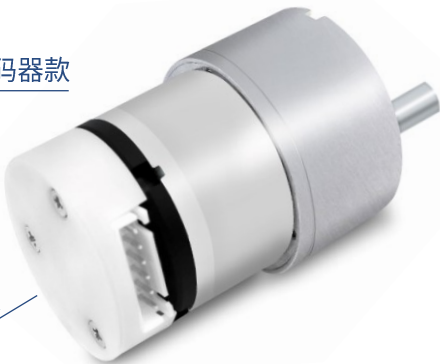
基本信息 | Basic Information

型号	OpenCTR H60
尺寸	58x58x15mm
主控芯片	STM32F407VET6
电源输入	支持7~17V宽电压
电机接口	4路电机接口
舵机接口	6路PWM舵机接口
IMU传感器	内置MPU6050，3轴陀螺仪，3轴加速度
电机驱动芯片	AT8236
扩展接口	2路Type-c接口、4路TTL串口、32个扩展口、24个GPIO等

高精度直流减速电机



13线霍尔编码器款



1024线霍尔编码器款

产品特点



高精度编码器电机

自研1024线高精度磁编码器电机，里程计解算精度更高



全金属齿轮减速箱

全金属减速齿轮，无一颗塑料齿轮，可靠性和强度更高



工业级稳定性

支持识别人体骨架，可以根据骨架数据进行姿态定义



适合多种底盘

本产品可选多种减速比，可以满足大多是智能小车的需求

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	MC520P10_12V	MC520P30_12V	MC520P60_12V
额定电压	12V（建议供电范围在11-16V之间，推荐12V）		
减速比	1:20	1:30	1:60
额定电流	0.3A	0.3A	0.3A
堵转电流	3.2A	3.2A	3.2A
空载转速	550±30rpm	360±20rpm	190±10rpm
额定转速	440±30rpm	290±20rpm	150±10rpm
额定扭矩	0.8kg·cm	1.5kg·cm	2.6kg·cm
堵转扭矩	3.8kg·cm	4.5kg·cm	9.2kg·cm
额定功率	4.32W	4.32W	4.32W
重量	~150g	~150g	~150g

直流减速TT马达



产品特点



强抗磁干扰

强磁编码器，抗干扰能力强，可适应大部分使用场景



金属输出轴

本产品的电机输出轴是金属轴，相比塑料轴要更稳定、耐用



带外壳保护

TT马达搭配高颜值外壳，可有效对马达进行保护



适合多种底盘

本产品可选多种减速比，可以满足大多是智能小车的需求

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

马达型号	MC520P45_12V
额定电压	6V（建议供电范围在5~13V之间，推荐6V）
减速比	1:45
额定电流	390mA
堵转电流	1.2A
空载电流	80mA
扭矩	1.2kg.cm
减速前转速	15800rpm±5%rpm
减速后转速	350±5%rpm
编码器供电	3.3~5V
型号	AB相增量式霍尔编码器
编码器线数	13ppr
供电范围	3.3-5V

数字金属舵机



产品特点



一体式金属齿轮结构

创新采用一体式金属齿轮结构，虚位远小于常规舵机



支持8.4V高压

本产品支持8.4V高压，可用2S锂电池直接供电，大大提升运行效率



具有堵转防烧保护

舵机堵转一定时间后，会进入保护模式，有效保护舵机



金属中壳

舵机使用金属中壳，抗氧化，散热能力强

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	S620A-180	A825A-180
类型	20KG数字舵机	25KG数字舵机
转动角度	180°	180°
工作电压	4.8-8.4V	4.8-8.4V
空载转速	0.20Sec/60° (5V) 0.19Sec/60° (7.4V)	
堵转扭矩	20kgf.cm(5V) 23kgf.cm(7.4V)	25kgf.cm(5V) 28kgf.cm(7.4V)
空载电流	100mA(5V)	100mA(5V)
堵转电流	1.8A(5V)	2.5A(5V)
待机电流	10mA(5V)	10mA(5V)
齿轮材质	金属齿轮	金属齿轮
控制方式	PWM脉宽控制	PWM脉宽控制
脉冲宽度	500~2500us对应0~180°	500~2500us对应0~180°
死区宽度	3μs	3μs

线性CCD摄像头模块



高度角度可调节支架

产品特点



5~70cm大范围检测

支持大范围检测，即可用作主巡线传感器，也可远距离前瞻检测



可高速巡线

CCD巡线传感器可128像素全采集，轻松实现高速巡线



支持波形显示

提供STM32使用案例源码，串口输出，支持原始采样数据波形显示



支持STM32开发

机器人全开源，提供源码、原理图、开发手册等详细资料

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	TSL1401
工作原理	线性扫描
工作电压	DC 3.3-5V
分辨率	128x1
输出信号	模拟信号
测量频率	≤100Hz
搭载镜头	56°无畸变镜头
光照环境	室内外使用
产品尺寸	28x26x40mm
重量	7.2g（仅模块）
检测距离	5-70cm以内（适合远距离前瞻测试）
巡线场景	适合单片机单线、双线等各种复杂巡线场景，高速巡线，路径识别

金属麦克纳姆轮



产品特点

-  **可全向运动**
麦克纳姆轮可以实现全向运动，运动灵活
-  **内置精密轴承**
每个轮子具有16个进口精密轴承，做工精良
- 40KG**  **支持大载重**
轮子最大载重可达40KG，可以长时间大载重使用
-  **提供3D模型**
可提供产品的3D模型，方便用户自行DIY建模

淘宝扫码查看
更多详细内容和
演示视频



产品推荐 | Product recommendations



97mm麦轮



红色麦克纳姆轮



65mm蓝色橡胶轮胎



75mm红圈橡胶轮胎



100mm银色橡胶轮胎



130mm银色橡胶轮胎

TOF激光雷达



产品特点

- 12M

12米测量半径
远达12米测距半径，能感知更远范围的环境信息，有大面积建图能力
- 360度扫描**
雷达顺时针旋转，可实现对周围环境360度全方位扫描测距检测
- 超长使用寿命**
无刷电机，高速无线数据传输，使用寿命可达10000小时
- 支持ROS1/ROS2**
全面兼容ROS1/ROS2系统，提供2个系统SDK

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	D500 STL-19P
尺寸	38.59x38.59x34.8mm
重量	45g
测距原理	TOF测距，支持室内/外
整机寿命	10000h
扫描角度	360°
角度分辨率	0.432°到0.936°
测量频率	5000次/s
测距精度	测距0.03-0.5m：±10mm 测距0.2-2m：±20mm
测量半径	白色物体：12m 黑色物体：8m
抗环境光强度	60KLux
数据内容	角度、距离、光强
电源	5V DC

TOF激光雷达



产品特点

- 12M

12米测量半径
远达12米测距半径，能感知更远范围的环境信息，有大面积建图能力
- 

360度扫描
雷达顺时针旋转，可实现对周围环境360度全方位扫描测距检测
- 

超长使用寿命
无刷电机，高速无线数据传输，使用时间寿命可达到10000小时
- 

支持ROS1/ROS2
全面兼容ROS1/ROS2系统，提供2个系统SDK

淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	RPLIDAR C1
尺寸	55.6x55.6x41.3mm
重量	110g
测距原理	TOF测距，支持室内/外
测距精度	15mm
扫描角度	360°
角度分辨率	0.48°到0.72°
采样频率	5000HZ
测距精度	±30mm
测量半径	白色物体：0.05-12m 黑色物体：0.05-8m
抗环境光强度	40KLux
数据内容	角度、距离、光强

远场麦克风阵列

产品特点



语音识别

远达12米测距半径，能感知更远范围的环境信息，有大面积建图能力



语音控制

雷达顺时针旋转，可实现对周围环境的360度全方位扫描测距检测



声源定位

无刷电机，高速无线数据传输，使用时间寿命可达到10000小时



支持ROS

全面兼容ROS1/ROS2系统，提供2个系统SDK



淘宝扫码查看
更多详细内容和演示视频



基本信息 | Basic Information

产品名称	环形6麦阵列模块
麦克风数量	6个
声源定位分辨率	1°
拾音距离	10m
工作电流	300mA
工作温度	-25°~70°
声源定位角度精度	±10°
词条限制	词条数量不限，字数显示10个字
ROS开发	支持，结合ROS机器人可实现语音导航、语音控制运动
Linux开发	提供SDK例程，可实现离线命令词识别，返回识别接口、唤醒角度、音频等
串口控制	可通过串口开启录音、获取唤醒状态、设置唤醒词、获取唤醒角度
音频信号	标准UAC音频协议，支持Windows/Linux系统直接读取音频
讯飞语音服务	在线交互、实时翻译、TTS语音播报

塔克创新 创造未来



微信扫描以上二维码关注一下，获取更多产品信息

名称：烟台塔克电子科技有限公司

地址：山东省烟台市高新区蓝海软件园D座

电话：18561097805

网址：www.xtark.cn

店铺：塔克创新品牌店 (<https://xtark.taobao.com/>)