**导诊机器人采购技术规格**

1. **需求清单：**

|  |  |
| --- | --- |
| **设备** | **数量** |
| 导诊机器人硬件 | 1台 |

**二、技术规格：**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **1.1** | **导诊机器人硬件和操作系统** | **欣奕华参数** | **备注** |
| 1.1.1 | 外观：  高度：140-170cm  重量：<80kg  头部：头部圆形或椭圆形，头部最大宽度大于身体最大宽度的一半  眼睛：有圆形眼睛，直径>=1cm | 外观：  高度155cm  重量：＜60KG  头部：方形，大于身体一半  眼睛：无眼睛 | 头部为显示屏，眼睛可在显示屏内实现 |
| 1.1.2 | 显示：  屏幕尺寸：>=12英寸  屏幕分辨率：>=1280 x 1024  屏幕位置：屏幕下沿离地高度不低于60cm | 显示：  屏幕尺寸：15.6寸  分辨率：1920X1080  屏幕位置：屏幕下沿高度约130cm | 屏幕为BOE显示屏  触摸屏为电容式 |
| 1.1.3 | 传感器：  摄像头：位于头部或触摸屏上方，高度不低于离地100cm，>=500万像素  麦克风：位于头部或触摸屏上方，高度不低于离地100cm，麦克风数量>=4，能分辨正面90度角（或更小）的声源  喇叭：双声道立体声 | 传感器：  摄像头：位于屏幕上，目前为500W像素，USB接口，可支持定制  麦克风：直线型4MIC，目前高度100cm，可支持位置定制，能分辨声源，降噪效果好  喇叭：**4扬声器** | Mic为科大讯飞降噪MIC方案，降噪效果好 |
| 1.1.4 | 运动要求： 能在遥控器或触摸屏控制下运动，速度<0.8m/s | 运动控制：  遥控器运动、自动SLAM导航运动，速度0.2~1.5m/s可调 |  |
| 1.1.5 | 充电：  待机时间>12小时  充电时间<6小时 | ← |  |
| 1.1.6 | 充电输入电压：  220V | ← |  |
| 1.1.7 | 通信协议：  有蓝牙硬件并支持蓝牙BLE4.0协议  能通过wifi上网 | ← |  |
| 1.1.8 | 操作系统：  要求硬件支持安装任何版本的Android系统 |  |  |
| 1.1.9 | 售后及保修：  至少1年内提供7×24小时原厂免费上门保修维护服务，7×24小时在线电话支持服务，4小时响应支持服务，需提供具体的服务条款和原厂有效证明；服务期从设备安装验收完成次日起计算，机器人安装调试服务需由原厂商工程师进行。 | ← |  |
| **1.2** | **实施及培训要求** |  |  |
| 1.2.1 | 要求供应商在机器人上安装好Android6.0操作系统 | 目前系统是安卓5.1系统  支持UI、开机动画定制 | 安卓5.1是工控机中目前最稳定的系统，最支持rom定制 |
| 1.2.2 | 要求供应商提供控制机器人方法的培训 | ← |  |