

# （云跃）智能移动机器人平台

## 大电流版



参考效果图

规格书			
基本规格	尺寸	510mm*510mm*280mm (长*宽*高)	
	自重	50Kg	
	额定载重	60Kg	
	最大载重	平地80Kg	
传感器	激光雷达	测量距离	0.02m—10m；240°
		测距精度	±20mm
		距离分辨率	1cm
		扫描频率	30Hz
		噪音	<25dB
		环境温湿度	-10℃—50℃；<85% RH（无凝霜）
		防护等级	IP65
	3D 视觉传感器	距离	0.35m—2m
		视场角	H=58.4° V=45.5°
	超声波传感器	数量	5
		距离	0.03m~0.55m
		精度	≈0.03m
		角度	<15°
	姿态传感器	IMU	六轴姿态
	红外传感器	距离	1m
		散角	±2° -- ±6°
	防撞传感器	触发距离	5-7mm
		启动力	>20N
结构化参数	轮系	驱动轮*2；万向轮*4；辅助轮*1	
	悬挂	摆杆式主动悬挂	
	旋转半径	307mm	
	最小离地间隙	25mm	
运动参数	轮毂伺服电机	160Wx2	
	重复定位精度	±5cm	
	路径规划时间	6° 内40000m²场景规划路径0.08s	
	默认速度	0.6m/s	
	最大速度	1.2m/s	
	最大越坎	15mm	
	最大爬坡	8°	
	最大越沟	30mm	
	最小通过距离	700mm	

SLAM建图	建图面积	一次性建图	50000m²
		最大运行面积	80000m²
电池及续航	电池容量	DC24V (21V~29.4V)；45Ah	锂离子电池
	续航能力	静止状态	常温下约45h
		空载运行	常温下约25h
		载重60KG	常温下约13h
	电池寿命	1000次完整充放循环，容量不低于75%	
自动回充	充电桩输入	输入额定电压	AC100V-AC240V
		输入额定频率	50Hz-60Hz
	充电桩输出	DC29.4V;6A	
用户接口	网络接口	RJ45有线网络接口	ethernet（100M）
		WiFi 无线网络	WiFi（2.4GHz）
	硬件接口	WS16电源接口	DC24V；10A
		XT90电源接口	DC24V；20A，峰值5ms内35A
		USB接口	USB3.0
		DC5521接口	急停I/O
	Linux 架构	Intel；J1900；四核	
		4G 内存；32G固态硬盘	
网络	WiFi 桥接	无需验证的环境网络	
	4G	国内运营商无锁Sim4G卡	
工作环境	工作温度	0℃ ~40℃	
	储存温度	-10℃~60℃ (储存期间，电池需要每月最少充放电1到2次)	
	工作湿度	5%RH~85%RH	
	环境	无扬尘、无腐蚀气体、无静电粒子	