

Robuster MR500-Z 产品参数

		MR500-Z基础版	MR500-Z专业版
移动平台参数及技术参数			
机械性能	车体材质	铝合金	
	外形尺寸(长*宽*高)	575*450*255mm	
	轮胎尺寸	8寸 (203mm)	
	驱动方式	同边同速	
	减速器规格 (减速比)	20	
	整机自重	25kg	
	额定负载	20kg	
	防撞杆保护	电子防撞系统	
	电机驱动	一体伺服电机	
	驱动电机	伺服电机	
	电机额定功率	200W*2	
	电机编码器	绝对式16位磁编码器 (分辨率65536)	
	适合地形	全地形	
	车身最小离底间隙	60mm	
	最大运行速度	1.6m/s	
	最大越障高度	60mm	
最大爬坡角度	30°		
最小转弯半径	0°		
最大自转速度	160° /s		
电气性能	电池容量	48V 12Ah	
	输入电源	AC220-240V/充电电流:5A (标准) 10A (快充)	
	充电时间	3h (标准) / 1.5h (快充)	
	续航时间	3h	
	电源保险管预设规格	32A	
	车载电源输出	12V/10A,24V/20A	
	工控电脑	CPU-Intel i5/8G/64G	
	工控机操作系统	运行Ubuntu (Linux), 预安装ROS-Kinetic	
	输入/输出接口	USB*1 网口*1 电源插口*1 HDMI*1	
	可拓展接口	CAN 口*2 USB 2.0*4 网口*4	
	通讯模块	4G通讯模块	
防护等级	IP67		
配件传感器	IMU	●	
	温度传感器	●	
	电子防撞传感器	●	
	4G模块	●	
	GPS	●	
	RTK-GPS	X	●
	多线激光雷达	X	●
	RTK-GPS接收器	X	●
	CORS服务	X	○
	RTK基站定位	X	○
软件	MR500-Z robotic base control的软件包。包括 1. 底层驱动 (1) 基于Python3的源代码 (2) 用于C/C++开发的动态库文件 2. ROS下对外节点 (1) SDK节点 (控制话题) (2) 里程计节点 (odometer话题, 速度控制(cmd-ctl)话题) (3) 键盘控制小车的节点 3. 提供MR500-Z URDF 模型 4. 键盘控制小车的演示程序	●	●
	激光雷达传感器 ROS 驱动包	X	●
	提供基于 cartographer 的建图包(2D/3D, 包括源码及可执行程序)	X	●
	提供ROS navigation软件包, 可实现自主导航, 包括自定位、避障、路径规划等(包括源码及可执行程序)	X	●
	提供基于 websocket+json 的协议文档	X	●
	RTK/GPS ROS 驱动(需选择带 RTK/GPS 硬件的版本)	X	●
Windows 下远程控制软件 (.exe文件、支持室内Slam定位和室外RTK定位)	X	●	

联系方式: 颜斌 科研销售经理 13918475367