

Auto Cube

ROS机器人开发平台



- 机器人运动形态组合教学
- 模块化结构设计
- 多重安全设计

产品参数

尺寸	500*600*345mm	对外供电	12V/10A
底盘质量	26kg	制动方式	电机制动
结构形式	四轮差速	驻车方式	电机驻车
主要材质	铝合金	垂直负载	5kg
离地间隙	57mm	运行速度	3km/h
轴距	360mm	续航里程	10km
轮距	448mm	涉水深度	40mm
轮胎直径	200mm	最大爬坡角度	满载20°
驱动电机	100w*2, 直流行星减速电机	跨越宽度	满载120mm
电池	24V/10AH	越障高度	满载50mm
充电时间	2-3h	防护等级	IP33
充电方式	24V/5A充电器手动充电	通讯方式	CAN2.0B

自动驾驶配置

2D激光雷达 (A2 M8 (12米))	CAN卡 (2500V隔离 支持Linux)	IMU(六轴)
路由器 (TP-LINK双频 (千兆))	深度相机 (0.6-8m/精度1m (±3m))	工控机 (CPUi3 4G内存)

产品参数

Auto Cube机器人开发平台, 针对理工科院校人工智能与机器人应用院系专业, 了解Linux系统, 机器人ROS系统, 无人驾驶传感器标定, 无人驾驶技术应用。通过模块化多功能ROS机器人开发平台, 支持从行业学习到专业应用多场景拓展教学与研究。

