

玄武2号™

无人驾驶平台



越野 · 快捷 · 坚固
推动研究进展



快速应用，表现与众不同

玄武2号的车载计算机、GPS、IMU、深度相机、多线激光雷达与ROS系统进行集成，展现出与众不同的自动化能力。通过蓝牙和wifi创建无线连接，一经打开就能马上工作。

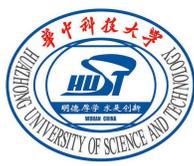
专为户外设计打造

玄武2号的底盘是完全由轻质铝合金制成，当主舱壁密封时提供IP65防护。高扭矩4x4驱动系统使小车具有强大的牵引力。同时具有足够的车载动力越过障碍物或松散的地形。

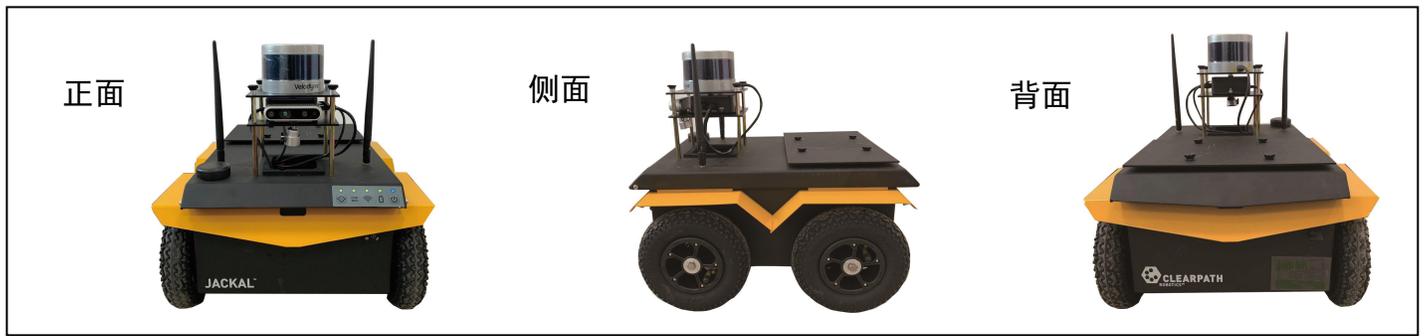
小身形，高性能

玄武2号的定制顶板上可替换有效载荷，同时玄武2号与许多机器人配件兼容，可快速协助用户进行研究 and 开发。此外，使用ROS、API可让用户获得玄武2号操作的全面可视性。

使用我们机器人的高校用户



技术规格



尺寸 (长x宽x高)	508x430x250毫米 20x17x10英寸	最大速度 最大线加速度	2.0米/秒 6.6英尺/秒 20米/秒 ²	用户电源	5V @ 5A 12V @ 10A 24V @ 20A
重量	17千克	最大爬坡角度 越障高度	40° 65毫米	通信	Ethernet, USB 3.0, RS232, IEEE 1394
有效载荷	土地: 10千克/22磅 平地: 20千克/44磅	控制模式	开环/车轮速度/运动指令	驱动器/API	ROS Kinetic, Mathworks
运行时间	2-8小时	编码器	78,000脉冲/米 正交	信息反馈	电池/电机电流/车轮速度/GPS/陀螺仪/加速度计
16线激光雷达	测量距离≥100米	雷达分辨率	角分辨率(水平/方位): 0.1°-0.4°, 角分辨率(垂直): 2°	雷达防护等级	IP67
深度相机 测量范围	最大10米	深度视场(FOV)	87°±3° × 58°±1° × 95°±3°	深度输出 分辨率和帧率	高达 1280 × 720 主动立体深度分辨率; 高达 90 帧/秒

示例应用



多机器人系统

玄武2号设计为一个可扩展和开放的架构,使其成为测试和开发多机器人系统的理想平台。



感知与导航

借助相机、GPS和激光包促进用户的研究工作,所有这一切都附带存档记忆库和编程示例。



实验室教学工具

玄武2号轻便、紧凑、易于编程——这是一个辅助教学、令学生们兴奋的完美平台。



环境监测

玄武2号配有远程遥控操作或户外自治应用程序。防风雨且坚固耐用的底盘非常适合用于环境监测。

联系我们, 了解更多信息

武汉京天电器有限公司

WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LIMITED

地址: 武汉市洪山区光谷时代广场A座1908

公司官网: www.jingtianrobots.com

Email: 18062020228@qq.com

Tel: 027- 8752 2899

刘经理: 180 6202 0228

李经理: 180 6202 0229