

DINGO

室内无人驾驶平台



轻巧、紧凑、专为室内设计

Dingo 是一款轻巧、紧凑的室内移动机器人，专为机器人研究和教育设计提供差动和全向两种驱动系统，具有可扩展的功能和计算选项，非常适合各种机器人应用，包括自主导航、移动操作、地图绘制等功能。

开源操作系统、易于开发

Dingo 附带有开源机器人操作系统 (ROS)，研究人员可快速开始现有的研究和调用 ROS 库。并且支持 Gazebo Physics Simulator RViz 和 MoveIt 运动规划

易于集成

Dingo 与各种第三方传感器和配件兼容，包括激光雷达、摄像头、机械手等。灵活的安装系统、可访问的板载电源和可重新配置的 I/O，可以轻松添加有效负载。

使用我们机器人的高校用户



实例应用



移动抓取系统

Dingo 设计为一个可扩展和开放的架构，使其成为移动抓取和室内应用实验的理想平台。



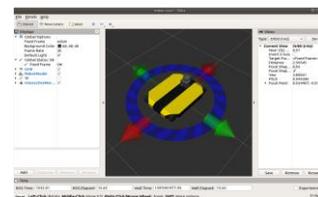
SLAM 与自主导航

Dingo 设计为一个可扩展和开放的架构，使其成为移动抓取和室内应用实验的理想平台。



实验室教学工具

Dingo 设计为一个可扩展和开放的架构，使其成为移动抓取和室内应用实验的理想平台。



完备仿真系统

Dingo 设计为一个可扩展和开放的架构，使其成为移动抓取和室内应用实验的理想平台。

技术规格



DINGO-D



DINGO-O



DINGO-D Differential Drive (差速驱动)

| | | | | | |
|---------------|---|--------|-------------------|-------------|--------------------------------------|
| 尺寸 (长x宽x高) | 551 x 517 x 110 mm (21.7 x 20.3 x 4.33 in) | 最大有效载荷 | 20kg (44磅) | 用户电源 | 5V @ 5A 12V @ 7A |
| 重量 | 9.1 kg (20 磅) | 最大速度 | 1.3 m/s (2.9 mph) | 通信 | Ethernet, USB 3.0, RS 232 |
| 越障高度 | 14 mm (0.55 in) | 运行环境 | 室内 | 驱动器/ API | ROS Kinetic, Gazebo, MoveIt! |
| 驱动器配置 | 差速 | 功率 | 80W | 信息反馈 | 电流; 车轮速度; IMU |
| 最大模块数 | 2 | 电池 | 锂电池/铅蓄电池 | 控制模式 | 运动学命令, 开环电机 驱动器命令 (电压), 车轮速度指令 |

DINGO-O Omnidirectional Drive (全向驱动)

| | | | | | |
|---------------|--|--------|-------------------|-------------|---------------------------------|
| 尺寸 (长x宽x高) | 686 x 517 x 114 mm (27 x 20.3 x 4.5 in) | 最大有效载荷 | 20kg (44磅) | 用户电源 | 5V @ 5A 12V @ 7A |
| 重量 | 13.0 kg (28 磅) | 最大速度 | 1.3 m/s (2.9 mph) | 通信 | Ethernet, USB 3.0, RS 232 |
| 越障高度 | 16 mm (0.63 in) | 运行环境 | 室内 | 驱动器/ API | ROS Kinetic, Gazebo, MoveIt! |
| 驱动器配置 | 全向 | 功率 | 170W | 信息反馈 | 电流; 车轮速度; IMU |
| 最大模块数 | 4 | 电池 | 锂电池/铅蓄电池 | 控制模式 | 运动控制, 单独的车轮 速度 |

联系我们，了解更多信息

武汉京天电器有限公司

WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LTD

地址: 武汉市洪山区光谷时代广场A座1908

电话: 027-87522899 027-87522877

©武汉京天电器有限公司版权所有



微信搜一搜

京天机器人

