

TURTLEBOT 4



人工智能入门级平台



基于学习与发展的
移动机器人平台

坚固耐用

TurtleBot4基于iRobot Create 3构建，而Create 3继承了扫地机器人Roomba所有的硬件智能，非常坚固可靠。同时与运行ROS 2的树莓派4，OAK相机，2D激光雷达等组件无缝集成。

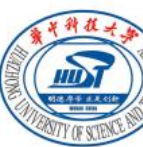
自动对接充电装置

TurtleBot 4 两款型号都具有自动对接充电装置（iRobot® Home Base™ 充电站），即配备了自动充电底座，允许自动对接和电池充电，解决以往TurtleBot系列供电问题。

1200万高像素+4T算力

TurtleBot 4 配备了不同型号的 OAK 相机，相机内置双目深度计算、AI 神经网络推理，运动估计，三维物体跟踪，标准版相机还具有 IMU、红外激光点阵发射器和红外照明 LED。

使用我们机器人的高校用户



技术规格



		TurtleBot 4	TurtleBot 4 Lite
外部尺寸 (LxWxH)		341 x 339 x 351 mm	341 x 339 x 192 mm
重量		3.9 kg	3.3 kg
最大负载		15 kg	
最大速度		0.31 m/s (安全模式), 0.46 m/s (非安全模式)	
最大转速		1.90 rad/s	
工作时间		2.5 - 4.0 hrs (取决于负载)	
用户电源		VBAT @ 300mA, 12V @300 mA, 5V @ 500mA 3.3V @ 250mA	VBAT @ 1.9A (14.4V nominal), 通过 Raspberry Pi GPIO 提供低电流 5V 和 3.3V
功率		总功率28.8W, 标称功耗15W	总功率28.8W, 标称功耗10.6W
充电底座		用于自动对接充电	
2D雷达		0.15-12m测量范围、8000次/秒测量频率、360°扫描测距、1°角分辨率	
相机	分辨率	12MP (4032×3040) (RGB相机) 1MP (1280×800) (双目相机)	13MP (4208×3120) (RGB相机) 480P (640×480) (双目相机)
	FOV	81° D / 69° H / 55° V (RGB相机) 81° D / 72° H / 49° V (双目相机)	81° D / 69° H / 54° V (RGB相机) 86° D / 73° H / 58° V (双目相机)
	测量范围	0.2-35m	0.2-19.1m
	接口	USB3.0	USB3.0
	功耗	2W~5.5W	2W~5.5W
	尺寸	91x29.5x22.9mm	91x28x17.5mm
	重量	91g	61g
	工作温度	-20度~60度	
板载计算机	Raspberry Pi 4B (4 GB)		
软件	Ubuntu 20.04, ROS 2		

应用方向

1 机器视觉

4 智能系统控制

7 智能机器人

11 物联网

2 定位与导航

5 多模态融合

8 多智能体

12 机电一体化

3 运动控制

6 人工智能

9 人机交互

13 软件学习

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

公司官网：www.jingtianrobots.com

Email: amy@jingtianrobots.com

Tel: 027- 8752 2899

桂经理：180 6202 0215

江经理：180 6202 0220