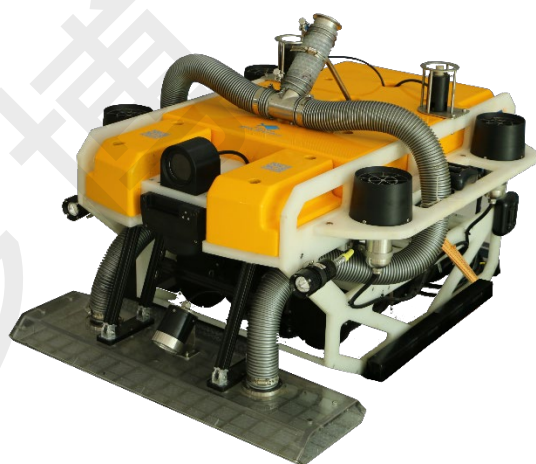


ROBOTFISH

清淤机器人设备规格书



清淤机器人	
控制箱	
系 统	PC 操作系统
重 量	12.5kg
尺 寸	长×宽×高: 508mm×400mm×187mm
防水等级	IP54
显示屏	15.6 寸液晶显示屏（高亮显示屏，日光下可见）
处理器	Intel i7 处理器、4G 内存、120G 硬盘，Windows 操作系统，预安装系统控制软件和驱动程序
遥控手柄	2.4G 无线连接，10 米有效距离，工业级手柄控制器，控制潜器水下运动等
状态显示	显示视频，时间日期，深度，航向、俯仰、横滚姿态，水温，舱内温度气压，灯光状态，运行模式等
电 源	200~240VAC，50/60Hz，3kW MAX
预留接口	USB 接口；RJ45 网口，HDMI 接口，可实现远程遥控和数据物联
潜 器	
使用环境	海水及淡水中均可使用
作业深度	100 米
重 量	约 90kg
尺 寸	长×宽×高: 1000mm×780mm×580mm
最大速度	≥1 节
外壳材料	硬质氧化铝、316L 不锈钢等
保护框架	高强度压缩聚丙烯

吸污头	双吸口吸污, 吸污头抬升高度 0-7cm
摄像机	CMOS Sony 1/2.8; 彩色 0.001Lux@F1.2 (AGC ON), 黑白 0Lux (IR ON); 光圈 F2.0; 焦距 2.8mm; 照片分辨率 200 万 (1920×1080); 照片格式 JPEG; 视频分辨率 1080p@30fps; 视频编码格式 HEVC/H.265
照明	LED 灯 2 颗, 总光通量 $\geq 5000lm$; 色温: 3000k (暖白); 无级调光; 光束角 120°; CRI 85
推进器	8 个推进器 (4 水平 4 垂直布局) 前向 $\geq 30kgf$, 垂向 $\geq 30kgf$, 横向 $\geq 20kgf$
传感器	水温传感器, 误差 $\pm 2^{\circ}C$, 实时监测水温
	深度传感器, 精度 $\pm 1cm$, 实时监测下潜深度
	温湿度传感器, 温度误差 $\pm 0.3^{\circ}C$, 湿度误差 $\pm 3\%RH$, 实时监测潜器内部温湿度
	航姿传感器含陀螺仪, 加速度计, 磁力计传感器 航向误差 $\pm 3^{\circ}$, 实时监测潜器航向及姿态
自动功能	自动定深、自动定像, 自动定稳等
搭载设备	前视声呐、水下 GPS
预留接口	以太网, RS232, RS485, CAN (通讯可定制)
绞车电缆	
电缆长度	150 米零浮力电缆 (可定制长度)
电缆外径	$\leq 15mm$
电缆重量	9kg/100m
抗拉强度	200kgf, 内有凯夫拉丝加强
专用绞车	高强度压缩聚丙烯, 150m 线缆专用

绞车重量	约 20kg (含 150 米电缆)
绞车尺寸	长×宽×高: 430mm×370mm×440mm