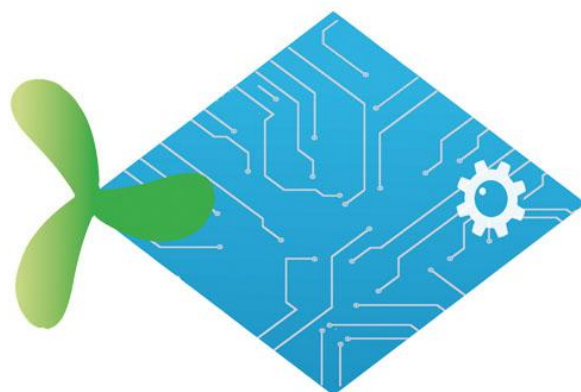


编号: LBFRDLJL-021



ROBOTFISH

LBF-150 飞鱼号微型水下机器人 设备规格书





产品型号	LBF-150 水下机器人
控制箱	
系 统	PC 操作系统
重 量	12kg
尺 寸	长×宽×高：502mm×400mm×171mm
防水等级	IP54
显示屏	15.6 寸液晶显示屏
处理器	Intel i7 处理器、4G 内存、120G 固态硬盘，Windows 操作系统，预安装系统控制软件和驱动程序
控制器	2.4G 无线连接，4 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，日期、时间、水深、艏向、温湿度，当前运行模式等等
电 池	自带电池可供电 3 小时
外接电源	220V (50Hz) 交流电，功率 \geq 550W
预留接口	USB 接口； RJ45 网口，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
耐 压	150 米水深
重量	9.5kg
尺寸	长×宽×高：450mm×290mm×220mm
航 速	静水速度 3 节
外壳材料	强化 PVC-U 及阳极氧化铝
保护框架	高强度压缩聚丙烯

摄像机	共两个, 1 个前置摄像机和 1 个后置摄像机
	1080P 高清数字摄像机; 彩色 0.1Lux、黑白 0.05Lux, 彩色黑白双模式。 成像元件 Sony 1/2.8" CMOS 2.8mm 焦距;
云 台	前置摄像机安装在云台上, 运动水平 90 度、垂直 90 度
照 明	2 个 LED 灯, $\leq 1000\text{Lux}$, 照明角度 120°
推进器	共 4 个, 水平 2 个, 垂直 2 个, 前推力 3kgf, 垂直推力 3kgf
传感器	温度传感器, 高精度 $\pm 0.2^\circ$, 用于实时监测水温
	压力 (深度) 传感器, 误差 $\pm 2\% \text{F.S.}$
	温湿度传感器, 实时监测潜器内部温湿度状况
	漏水检测传感设备, 实时检测舱内密封情况
罗盘	内置姿态罗盘航向传感器, 航向精度 $\pm 3^\circ$, 实时监测艏向及水下姿态。
自动功能	自动定深、自动定向功能
电 池	自带锂电池可供电 3 小时
包装箱	派力肯防水箱 (795mm \times 518 mm \times 310 mm); 防水等级 IP67
绞车电缆	

线 缆	标准 150 米零浮力电缆（最大可加长 200 米）
直 径	7mm
重 量	4.2kg/150m
抗拉强度	100kg, 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	5kg（不带缆）
绞车尺寸	长×宽×高: 450mm×330mm×370mm
选购配置	
线 缆	加长线缆每米补差价
大绞车	线缆大于 150 米时需选购, 补差价
机械臂	总重: 640g; 工作深度 150m; 外形尺寸: $\Phi 44 \times 240$ mm; 夹持力: 10N, 加持范围: 50mm; 材质: 黑尼龙和 T6061 阳极氧化铝; 供电: 12VDC 1.5A;
水下定位系统 (进口)	定位技术: 超短基线 USBL; 频率: 28kHz; 定位距离: 水平 500m, 垂直 150m; 定位精度: ± 0.2 m;

	<p>角度精度：$\pm 3^{\circ}$；</p> <p>位置更新率：0.5S-10S；</p> <p>数据显示：极坐标和笛卡尔坐标系显示，可选位图图标显示、标记叠加显示及追踪显示等特性；</p>
激光标尺	<p>激光波长：650nm；</p> <p>出射平行光距离：50mm\pm1mm；</p> <p>出射光斑：点光斑；</p> <p>有效作业距离：4m（与水浊度相关）；</p> <p>测量精度：\pm5mm；</p> <p>使用寿命：>5000h；</p>