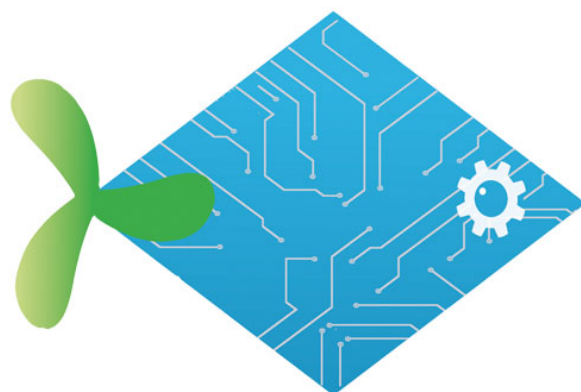
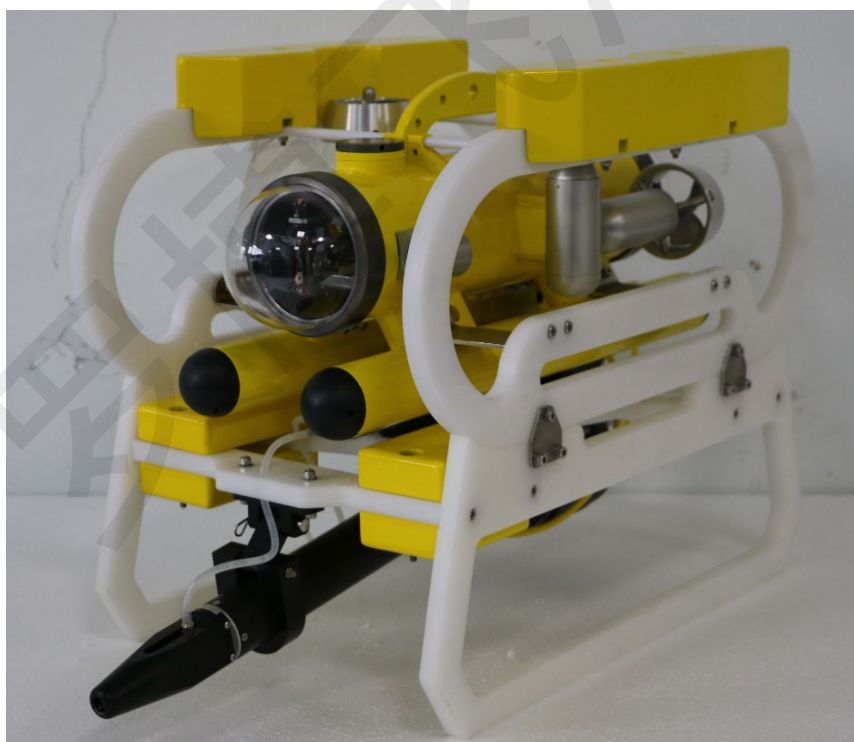


编号: LBFRDLJL-021



ROBOTFISH

海星注射机器人设备规格书



产品型号	海星注射水下机器人
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≥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 $\pm 0.2^\circ$ ，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×518 mm×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
注射器模组	
注射器模组质量	约 6KG
注射针头外径	2mm
注射量	5ml~10ml/次
注射时间	约 5s/次
药剂携带量	500ml
尺 寸	长×宽×高: 502mm×400mm×200mm