ROBOTFISH

LBF-300S 全姿态水下机器人
设备规格书



控制箱	
重 量	15.85kg
尺 寸	长×宽×高：500mm×390mm×190mm
显示屏	15.6 英寸液晶显示屏（高亮显示屏，日光下可见）
内置主机	Intel i7 处理器、8G 工业级内存、1T 工业级固态硬盘，Windows 操作系统，预安装系统控制软件和驱动程序；
控制软件	罗博飞全姿态水下机器人控制系统软件 [简称：罗博飞全姿软件] V2.1.0.0 操控水下机器人，显示通信状态，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，参数配置，远程联网，屏幕录像等；
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；
通 信	内置无线网卡，支持无线 WiFi 网络 内置有线网卡，支持千兆有线网络（预留 RJ45 网口）
定 位	集成全球定位系统，内置北斗+GPS 双系统定位；
电 源	220VAC±15%，50/60Hz，3kW；
预留接口	USB 接口、RJ45 网口、HDMI 接口、功能扩展接口
工作温度	-10℃~50℃
潜 器	
使用环境	海水及淡水中均可使用
最大潜深	300m
重 量	22kg
尺 寸	580mm×630mm×320mm
最大速度	3 节（1.5m/s）
外壳材料	6061-T6（硬质阳极氧化）、316L 不锈钢
保护框架	高强度压缩聚丙烯
电子舱	尺寸 Φ110mm×470mm； 重量 6kg（空气中）

云台摄像机	1/1.8 CMOS 800 万； 焦距 2.8mm； 视频分辨率 4K，2K，1080p 视频编码 H.265+/H.265/H.264 云台俯仰 ≥90°
照明灯	2 个； 光通量 4200lm； 色温 5000~5500K； 显色指数 ≥80； 无级连续调光
推进器	8 个（4 水平 4 垂直布局）； 单个推进器正向推力≥ 8.5kgf； 单个推进器反向推力≥ 6.5kgf；
传感器	水温传感器，实时监测环境水温
	深度传感器，实时监测下潜深度
	温度传感器，实时监测潜器内部温度
	气压传感器，实时监测潜器内部气压
	漏水检测传感器，实时监测舱内密封情况
	航姿传感器含陀螺仪，加速度计，磁力计传感器； 航向误差 ≤±1°，实时监测潜器航向及姿态
自动功能	自动定深、自动定航，自动定稳等
预留接口	以太网，RS485（其他通讯接口可定制）
工作温度	-20℃~50℃
绞车电缆	
电缆长度	300m（可定制长度）
电缆外径	≤12mm
电缆重量	9kg/100m
工作拉力	150kgf
破断拉力	450kgf
绞车材质	高强度压缩聚丙烯、6061-T6
绞车重量	约 55kg（含 300 米电缆）
绞车尺寸	700mm×500mm×580mm
工作温度	-20℃~50℃