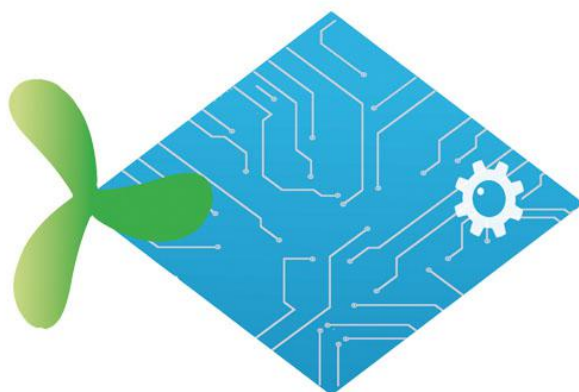


编号: LBFRDLJL-021



ROBOTFISH

LBF-300A 水下机器人 设备规格书



产品型号	LBF-300A 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
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	19kg
尺 寸	长×宽×高: 535 mm×402 mm×402 mm
速 度	静水速度 3 节
外壳材料	阳极氧化铝

浮 体	高强度低密度耐腐蚀材料
保护框架	高强度压缩聚丙烯
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； 摄像机安装在电子云台上
云 台	水平 90°、垂直 90°
照 明	2 个 LED 灯， $\leq 1000\text{Lux}$ ，照明角度水平 120°
推进器	共 4 个，水平 2 个，垂直 2 个； 前推力 16kgf，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
绞车电缆	
线 缆	标准 150 米零浮力电缆（最大可加长 300 米）
直 径	8mm
重 量	6kg/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	5kg (不带缆)
绞车尺寸	长×宽×高: 450 mm ×330 mm×370mm
选购配置	
线 缆	加长线缆每米补差价
发电机	工作现场无外接电源时需选配
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: Φ44×240mm; 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: ±0.2m; 角度精度: ±3°; 位置更新率: 0.5S-10S; 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;
激光标尺	激光波长: 650nm; 出射平行光距离: 50mm±1mm; 出射光斑: 点光斑; 有效作业距离: 4 米 (与水浊度相关); 测量精度: ±5mm; 使用寿命: >5000h;

声呐	<p>工作频率: 720kHz; 角坐标分辨率: 0.5°;</p> <p>水平扫描角度: 120°, 垂直扫描角度: 20°</p> <p>波束数量: 256; 距离: 0.2m~120m;</p> <p>距离分辨率: 8mm (取决于距离);</p> <p>深度等级: 300m; 空气中重量: 3.9kg;</p> <p>水中重量: 1.2kg</p> <p>适用温度: -10 到 35℃ (运行), -20 到 50℃ (储存)</p>
----	---