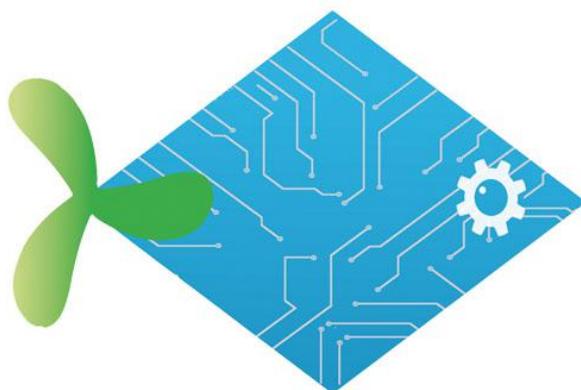


编号：LBFRDLJL-021



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 $\pm 2\%F.S.$
	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°; 水平扫描角度: 120°, 垂直扫描角度: 20° 波束数量: 256; 距离: 0.2m~120m; 距离分辨率: 8mm (取决于距离); 深度等级: 300m; 空气中重量: 3.9kg; 水中重量: 1.2kg 适用温度: -10 到 35℃ (运行), -20 到 50℃ (储存)</p>
----	---

罗博飞海洋