

四轮四驱移动机器人底盘

全能型轮式机器人移动底盘，是灵活性的代表；采用四转四驱结构，四轮独立驱动、独立转向，可很好的实现对底盘转向的精准控制，独立的驱动具有强劲的驱动力，具有优越的通过性能和越野性能，控制机动灵活，可实现横向移动，原地转向等，地形适应性好，可用于室内室外等多种场景下的应用，行驶平稳噪音低，轮胎不易磨损，结合了前转向结构和差动结构的部分优点，解决了四轮差动在转向上的不足，是一款可搭载多种专业设备执行多种特殊用途的移动平台。



应用领域：能源，建筑，农业，工业等多行业应用中轻量化巡检，搭载作业，室内外运输，机器人教学，机器人技术科研场景。



设备参数

类别	参数	类别	参数
尺寸	480X720X360	对外供电	12V/15A-24V/10A
底盘质量	35KG	驱动方式	电机制动
运动形式	四转四驱结构	驻车方式	电机驻车+驻车姿态
悬挂形式	独立悬挂	垂直负载	<60kg
离地间隙	69mm	运行速度	5.4Km/h
轴距	340mm	续航里程	满载20km/空载30km
轮距	450mm	涉水深度	50mm
轮胎直径	186mm	爬坡角度	空载30° /满载10°
驱动电机	80mm	跨越宽度	满载60mm/空载80mm
电池	24V/30AH 锂电池	越障高度	满载20mm/空载40mm
充电时间	<3h	防护等级	IP44
充电方式	24V/10A 有线充电/无线	通讯方式	can2.0B
可选购配件	自动充电桩/机械臂/导航	工作温度	-20℃ ~50℃

运行方式：阿克曼转向模式，斜移模式，原地转向等模式，刹车模式。

