

# 机房巡检机器人

## ZWIN-PATROL06

### 操作空间全覆盖

灵活的操作范围全面覆盖人类操作空间，高度可达2.1米

### 强大的操作能力

双臂额定负载8kg，操作能力，实用性强

### 开源生态支持

技术生态良好的开源环境，支持科研和场景探索

### 多视角智能识别

3路深度视觉满足识别抓取和环境监控需求(可升级增加可变焦一体式摄像头识别特定目标)

### 数据采集&模型训练

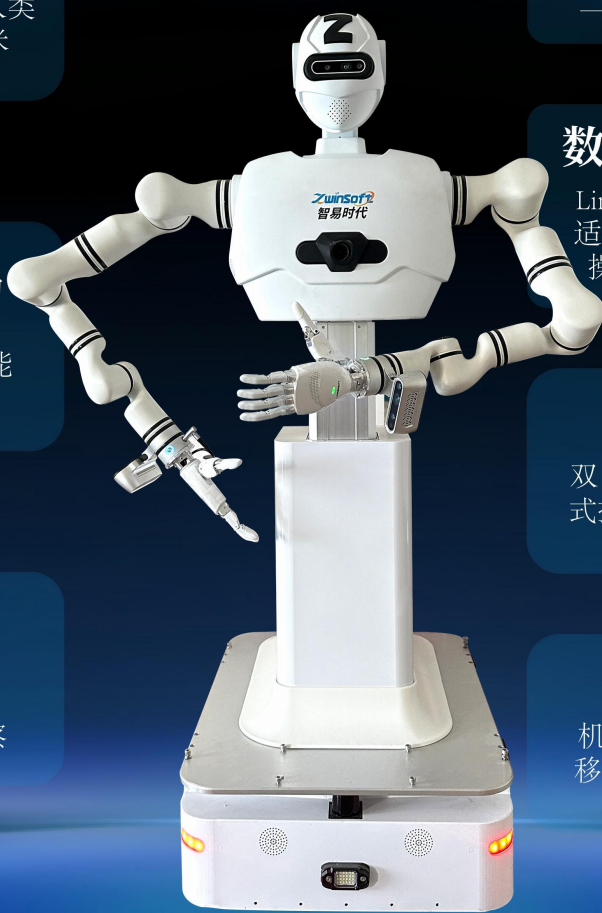
Linker hand 06机械手灵活性高，适用场景比较广泛，利于双臂的操作、数据采集和模型训练。

### 标准配置

双目视觉D435\*3、可变焦一体式摄像头\*1(可选)、ST001升降机\*1

### 推荐配置

机械手RM65-B \*2、双轮差速移动底盘\*1、Linker hand 06机械手\*2、ST001升降机



用户可以基于平台开发无线遥操作、双臂操作的数据采集和模型训练，并进行各类场景的巡检和操作任务的自主规划与执行，应用领域广泛，涵盖工业、商业、家庭和科研等场景。



# 设备介绍



具身双臂升降平台是一款高度集成的轻量化仿人形操作平台，集成了超轻量仿人机械臂 RM65-B1、升降柱、多路视觉传感器和自主导航底盘等核心模块。平台具备自主导航与移动能力，能够在空间内进行灵活操作，实现多视角侦查和目标识别定位功能。

## 标准配置

配置项	数量
仙工控制器	*1
机械臂RM65-B1	*2
双目视觉D435	*2
可变焦一体式摄像头	*1
ST001升降机	*1
激光雷达	*2
自研移动底盘	*1
Linker hand 06机械手	*1

## 整机参数

类别	参数
外形尺寸	510*650*1835mm
整机重量	约80kg
工作范围	上下: 0-2100mm、左右:单侧超出底盘790
磷酸铁锂电池	DC48V 20AH

## 机械臂RM65-B1

类别	参数
自由度	6
额定负载	5KG单臂
臂展	610mm
重复定位精度	±0.05mm
自重	7.2KG单臂
通信接口	网口/WIFI/RS485
关节制动器形式	1-3关节硬抱闸、4-6关节软抱闸

## 双目视觉D435

类别	参数
理想测量范围	0.3-3m
深度输出分辨率	1280x720
深度帧率	≤ 90fps
RGB帧分辨率	1920x1080
RGB传感器视场(HxV)	69° x42°
RGB帧速率	30fps
RGB传感器技术	滚动快门

## 移动底盘

底盘尺寸	510*650*216mm
驱动方式	两轮差速
速度	0.5m/s
爬坡角度	5°
全局定位精度	±10mm/±3°
导航系统	深度智能相机1组、IMU+编码器1组、激光雷达1组、安全触边1组、超声波2组