

四足巡检机器人

ZWIN-PATROL06

此款四轮足式机器人，每条腿上配备4个电机，共计16个自由度，具有多种运动方式。头部和尾部分别配备1个激光雷达和1个广角相机，内部搭载3台工业级高性能主机，用于运动控制和环境感知计算以及建图导航等。背部配备360°探测雷达，探测距离高达150m，测量精度精确至±1cm，最小垂直角分辨率为2°。内部配备工业级无线客户端，可在极端与强干扰条件下保持稳定通信，并且支持高发射功率，双频增强漫游等技术。



作为专为复杂地形作业设计的行业级轮足机器人，地形征服能力超强，可应用于电力巡检、应急救援、物流配送等场景。



设备参数

电气参数

类别	参数
电池容量	4.5Ah (单块电池, 25℃环境下测得的理想数据)
电池额定电压	72V
智能充电管家输入电压	100V~240V
智能充电管家输出	84V/3A (单路)
电池充电时长	1.5h~2h(单块电池, 充电管家支持双电池同时充电)
外接电源接口	72V、24V、5V(USB)

雷达参数

类别	参数
供电范围	+12 V~+32 V DC
最大探测距离	150m ± 0.03m
测距准度	± 3 cm
测距精度	± 1cm(1 σ)
垂直视场角	-16° ~+14°
水平视场角	360°

外形参数

类别	参数
站立尺寸	长*宽*高 820×430×967mm
趴地尺寸	长*宽*高 820×600×582 mm

运动参数

类别	参数
最高速度	5m/s (极限测试数据)
最大工作速度	2m/s
可攀爬斜坡最大坡度	± 45° (视地面材质情况或有差异)
可攀爬连续楼梯最大高度	25cm
可攀爬连续楼梯最大坡度	± 45°
可攀爬单级台阶最大高度	80cm
空载运动续航时间	3h (双电池供电)
有效负载运动续航时间	2.5h (双电池供电)

其他参数

类别	参数
最大负载	50kg (极限测试数据)
防护等级	IP66
工作环境温度	-20℃ ~55℃