

# SPOT MINI®

波士顿动力四足机械狗



## 可定制应用的 ROS开发平台



### 预装ROS操作系统

Spot mini ROS软件包让用户可以更轻松、更快地与波士顿动力四足机器人一起工作。充分利用ROS功能与广泛可用的开源库、工具和更大的ROS社区，加速机器人应用程序开发。

### 快速使用

目前Spot mini可直接在ROS中工作，用户无需学习新界面或开发自己的驱动程序即可进行下一步操作。同时能轻松访问所有机载感应数据信息，包括来自机载摄像头的图像和点云，以及用户选择集成的有效负载数据。

### 可拓展设计

Spot mini带有专用的计算机、电源和通信接口以及有效负载安装系统，用户轻松集成各种支持ROS的传感器和组件，可完全根据用户的应用定制Spot mini。我们与ROS系统专家还可为用户项目推荐正确的有效载荷配置。

武汉京天电器有限公司  
WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LIMITED  
地址：武汉市洪山区光谷时代广场A座1908  
公司官网：[www.jingtianrobots.com](http://www.jingtianrobots.com)

Email: [18062020228@qq.com](mailto:18062020228@qq.com)  
Tel: 027- 8752 2899  
刘经理：180 6202 0228  
李经理：180 6202 0229

# 技术规格



顶部



侧面



正面



## 外形尺寸

外部尺寸 (长 x 宽 x 高)	1110 x 500 x 840 毫米 (43.3 x 19.7 x 36.1 英寸)
高度 (折叠)	191 毫米 (10.5 英寸)
净重	32.5 千克 (71.7 磅)

## 电池

电池容量	605 瓦时
平均运行时间 (无载荷)	90 分钟
待机时间 / 充电时间	180 分钟 / 120 分钟

## 电池充电器

工作电压	100-240VAC 50/60Hz 5.5A Max
输出	35-58.6 VDC 7.1A Max
运行温度	0 - 40°C

## 运动控制

最大速度 / 最大爬坡角度	1.6 米/秒, +/- 30°
最大阶梯高度	300 毫米 (11.8 英寸)

## 有效载荷

最大负载	通常11 千克, 最多14 千克(30.9 磅)
安装拓展区域 (长 x 宽)	180 毫米 x 240 毫米
安装接口	M5 螺丝
连接器	Molex
电源供应	稳压电源输出150V时24V, 150W时12V, 10W时5V

## 接口

驱动器 & APIS	ROS Kinetic, Melodic, C++, Python, Spot API
通信	WiFi 2.4 Ghz b/g/n, Gigabit Ethernet

## 环境与地形感知

水平方向测量角度 / 范围	360° / 4 米 (13英尺)
规避碰撞	与静止障碍物保持设定的距离
防护等级	IP54

## 联系我们，了解更多信息

武汉京天电器有限公司  
WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LIMITED  
地址: 武汉市洪山区光谷时代广场A座1908  
公司官网: [www.jingtianrobots.com](http://www.jingtianrobots.com)

Email: [18062020228@qq.com](mailto:18062020228@qq.com)  
Tel: 027- 8752 2899  
刘经理: 180 6202 0228  
李经理: 180 6202 0229