

DINGO

室内无人驾驶平台



轻巧、紧凑、专为室内设计

Dingo 是一款轻巧、紧凑的室内移动机器人，专为机器人研究和教育设计提供差动和全向两种驱动系统，具有可扩展的功能和计算选项，非常适合各种机器人应用，包括自主导航、移动操作、地图绘制等功能。

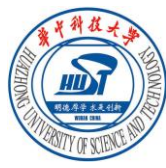
开源操作系统、易于开发

Dingo 附带有开源机器人操作系统 (ROS)，研究人员可快速开始现有的研究和调用 ROS 库。并且支持 Gazebo Physics Simulator RViz 和 MoveIt 运动规划

易于集成

Dingo 与各种第三方传感器和配件兼容，包括激光雷达、摄像头、机械手等。灵活的安装系统、可访问的板载电源和可重新配置的 I/O，可以轻松添加有效负载。

使用我们机器人的高校用户

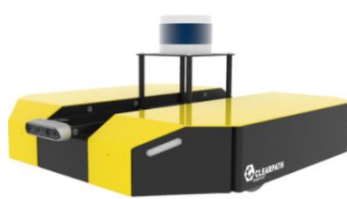


实例应用



移动抓取系统

Dingo 设计为一个可扩展和开放的架构，使其成为移动抓取和室内应用实验的理想平台。



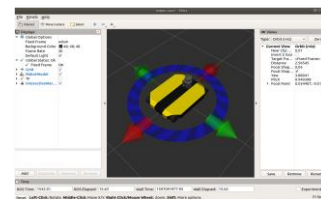
SLAM 与自主导航

Dingo 设计为一个可扩展和开放的架构，使其成为移动抓取和室内应用实验的理想平台。



实验室教学工具

Dingo 设计为一个可扩展和开放的架构，使其成为移动抓取和室内应用实验的理想平台。



完备仿真系统

Dingo 设计为一个可扩展和开放的架构，使其成为移动抓取和室内应用实验的理想平台。

技术规格



DINGO-D



DINGO-O



DINGO-D Differential Drive (差速驱动)

尺寸 (长x宽x高)	551 x 517 x 110 mm (21.7 x 20.3 x 4.33 in)	最大有效载荷	20kg (44磅)	用户电源	5V @ 5A 12V @ 7A
重量	9.1 kg (20 磅)	最大速度	1.3 m/s (2.9 mph)	通信	Ethernet, USB 3.0, RS 232
越障高度	14 mm (0.55 in)	运行环境	室内	驱动器/ API	ROS Kinetic, Gazebo, MoveIt!
驱动器配置	差速	功率	80W	信息反馈	电流; 车轮速度; IMU
最大模块数	2	电池	锂电池/铅蓄电池	控制模式	运动学命令, 开环电机 驱动器命令 (电压), 车轮速度指令

DINGO-O Omnidirectional Drive (全向驱动)

尺寸 (长x宽x高)	686 x 517 x 114 mm (27 x 20.3 x 4.5 in)	最大有效载荷	20kg (44磅)	用户电源	5V @ 5A 12V @ 7A
重量	13.0 kg (28 磅)	最大速度	1.3 m/s (2.9 mph)	通信	Ethernet, USB 3.0, RS 232
越障高度	16 mm (0.63 in)	运行环境	室内	驱动器/ API	ROS Kinetic, Gazebo, MoveIt!
驱动器配置	全向	功率	170W	信息反馈	电流; 车轮速度; IMU
最大模块数	4	电池	锂电池/铅蓄电池	控制模式	运动控制, 单独的车轮 速度

联系我们，了解更多信息

武汉京天电器有限公司

WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LTD

地址: 武汉市洪山区光谷时代广场A座1908

电话: 027-87522899 027-87522877

©武汉京天电器有限公司版权所有



微信搜一搜

京天机器人

