

Sputnik 無線智能機器人開發平台

[型號: Sputnik]

兼具X80機器人的速度及負載,及DRK8080機器人的靈活頭部機構組件, Sputnik 機器人是一個結合研究工具的複雜性, 以及滿足愛好者與業餘者使用簡易性的機器人。

所附的軟體具有遠端監控(Remote Monitoring), 遠距臨場(Telepresence), 及自動導航/巡視(Navigation/Patrol)的功能。

可利用 Microsoft Robotics Studio 或是 Visual Studio 2008 C# 或是 Visual Studio 6.0 VB及VC++進行應用開發, 同時提供低階通訊協定(Protocol) 來達到讓其他編程語言或其他操作系統控制之用。

廣泛應用於展覽館、教學、大學實驗室、科研機構。

硬體特性:

- 靈活頭部機構組件具有5 個自由度, 眼部及頸部均可上下左右運動, 嘴部可上下開合
- 輪型平台的兩個 12V DC馬達, 每個可提供 300 oz.-inch(22kg.cm) 扭力
- 18 cm直徑車輪, 可達到每秒 1 m/s 的速度;
- 兩個高解析度(每轉1200格)的增量編碼器(Quadrature Encoder), 鑲在車軸上, 提供車輪移動的高精準量測及控制
- Sputnik 重量僅 4 kg, 額外負載為10 kg (尋求有更大負載能力的機器人開發平台, 可聯絡 sales@drrobot.com)
- 配備802.11g 無線通訊模組
- 配置多種感測模組
 - 8個紅外線距離感測器
 - 3個超音波距離感測模組
 - 2個人體移動感測模組
- 配備兩組12V3800mAh電池組
- 配備智能充電電路及全球適用充電器
- 配備128x64 LCD顯示模組
- 配備操縱桿(Joystick)進行機器人操控
- 尺寸: 38cm x 38cm x 46cm
- 金屬表面採用粉末塗料塗裝工藝, 堅固耐用

軟體特性:

使用 Sputnik 無線智能機器人開發平台的控制板及控制系統, 利用 Microsoft Robotics Studio 或是 Visual Studio 2008 C# 或是 Visual Studio 6.0 VB 及VC++, 可以完成低階的機器人控制, 包含位置、速度、加速度控制、感測器資訊讀取、機器人狀態偵測、電壓偵測等。透過和控制板相連的筆記型電腦或工業用電腦, 可以編寫機器人軟體控制系統, 以完成高階智慧型的機器人控制與任務編程。

包裝內容:



- * 內附電源會因應不同地區電壓要求而配置
- * 所附配件可能與圖片有差異

加拿大製造
MADE IN 

© 2001 ~ 2008 Dr. Robot Inc. 版權所有

