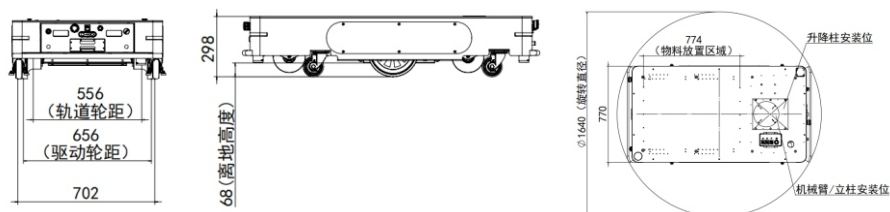
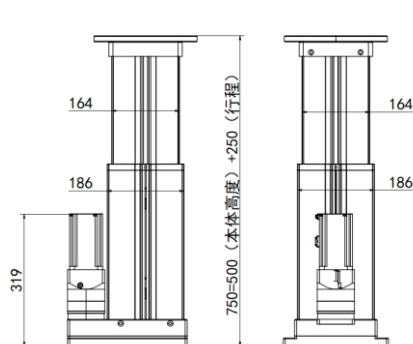


外形尺寸 >>>>>>>>>>>>

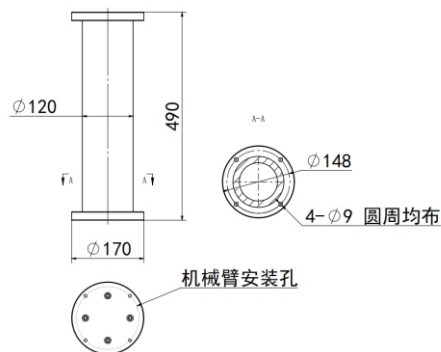
Farm200移动地盘尺寸



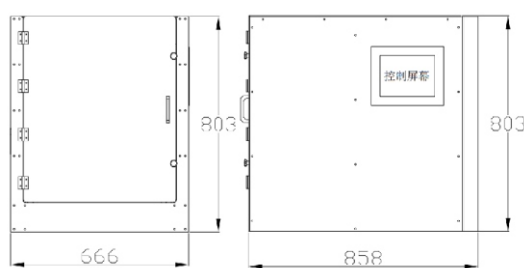
自动升降柱详细尺寸



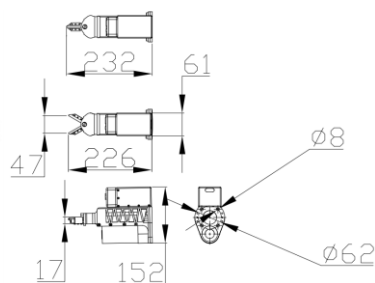
固定立柱柱详细尺寸



换框装置详细尺寸



视觉采摘系统详细尺寸



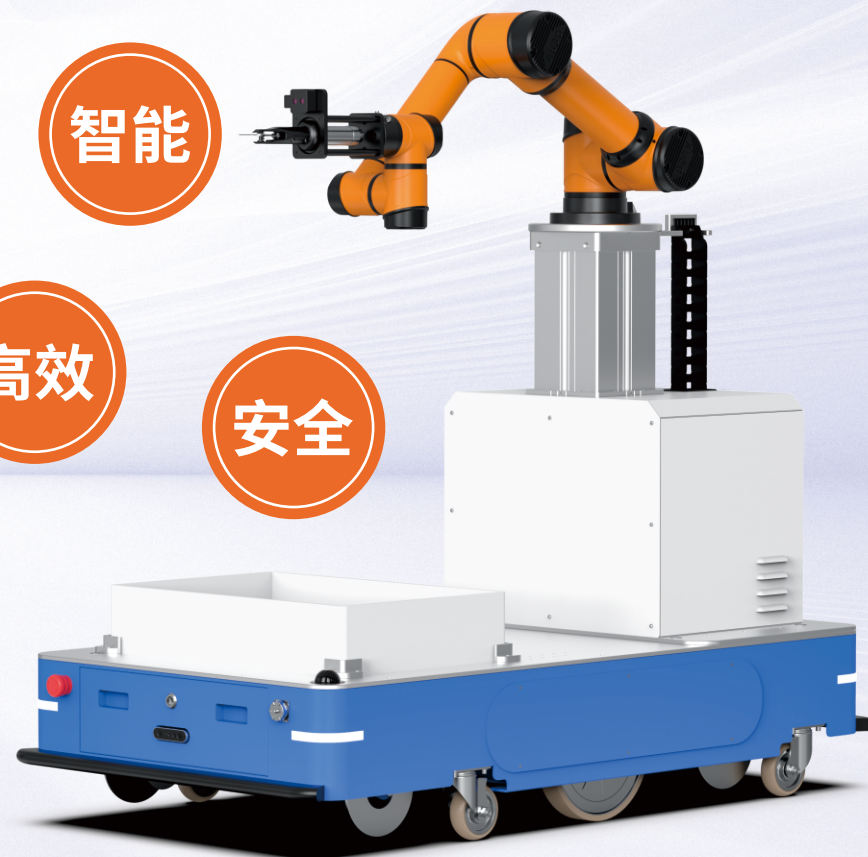
串番茄采摘机器人

专为串番茄采收而生

智能

高效

安全



免责声明：

1. 本产品单页内容可能会在不预先通知的情况下有所变更。
2. 本产品单页为本公司著作物，版权归我司所有，转载或者引用本单页内容请注明来源，未经允许不得随意转载，否则将视为侵权并依法追究法律责任。



专为串番茄采收而生：智能、高效、安全

特性优点 >>>>>>>>>>

- 双目视觉 深度学习获取果实成熟信息
 - 机器视觉伺服控制精准定位
 - 柔性机械手实施无损采摘装框
 - 无人驾驶自动换轨
 - 环境智能感知与自主避障智能充电系统
 - 多种行走驱动方式室内组合精准定位



使用场景 >>>>>>>>>>

现代农业园区或科技农业园区、标准化温室种植、农业培训类机构。



技术详细信息 >>>>>>>>>>

产品型号		Farm200			
基本参数	外形尺寸(长*宽*高mm)		1472*770*298		
	本体自重		280		
	额定载重		200		
	导航方式		激光slam		
	通信协议		RPC、RTDE		
	适配导轨(mm)		550		
	底盘离地间隙(mm)		68		
运动性能	采摘速度(秒/串)		≤10		
	识别准确率		≥80%		
	避障检测		双激光雷达,整车360°检测、超声波、防撞条		
	导航精度(mm)		±10		
	最大行走速度(m/s)		1.5		
	最小转弯半径(mm)		0		
	爬坡能力(°)		≤15		
	控制方式		遥控／自动		
	遥控距离(m)		≤50		
轨道尽头检测		轨道尽头自动检测自动返回			
电池参数	工作电压(V)		48		
	额定功率(W)		4800		
	最大持续放电电流(A)		100		
	瞬间放电电流(A)		200		
	工作续航时间(h)		≥8		
	充电时间(h)		3h(从15%充电到95%)		
	标配电池容量(Ah)		80		
	充电器供电参数		AC220V		
	电池寿命(次)		800次(DOD100%),容量保持率80%		
充电方式		手动充电			
选配设备	机械臂型号	☐	☐ C系列	☐ H系列	☐ IS系列
	机械臂负载	☐	☐ 3公斤	☐ 5公斤	☐ 7公斤 ☐ 10公斤
	视觉采摘系统	☐	可识别串番茄,包括位置、成熟度信息,识别成功率≥80%; 成熟度识别准确率≥80%		
	末端执行机构	☐	☐ 气动剪刀 ☐ 电动剪刀		
	自动升降柱	☐	本体高度:500mm 行程:250mm 速度:0-50mm/s 负载:1000N 信号类型:EtherCAT		
	固定立柱	☐	高度:490mm		
	自动换框系统	☐	装筐数量:10筐 收获筐尺寸(长*宽*高):530x380x110mm 电压:24V 最大功率:100W 换筐速度:<10s		
	电池包	☐	☐ 80AH ☐ 120AH		
	自动充电桩	☐	AC220V		