



淘宝扫一扫
查看天猫wheeltec旗舰店



关注公众号
了解更多信息



公司简介

轮趣科技 (WHEELTEC) 成立于2015年5月, 是国内自动驾驶及相关技术教育领域的龙头企业, 专注于自动驾驶、智能控制、机器人及其零配件方向, 以高性价比的相关产品在国内线上市场长期保持占有率领先, 并设有自营的华北分公司、华东分公司联合东莞总部负责全国范围内的销售出货, 同时也与镭神智能、野火、高通等国内外知名企业长期保持友好的战略合作关系。轮趣科技凭借在自动驾驶与ROS方面的基础专利与技术优势, 拥有机器人底盘领域全栈自研的强大能力, 与国内外科技公司联合推出多款畅销机器人产品, 联合西北工业大学出版ROS机器人实训教材, 助力国内机器人教育事业的发展。



无人驾驶



智能控制



实验室设备



机器人配件

MISSION

我们的使命

聚焦全球前沿技术, 使科学与研发工作更便捷, 使人们的生活更美好

VISION

我们的愿景

成为机器人及其教育领域享誉世界的公司, 并成为员工满意的雇主

开源复合机器人



- 产品特点

支持二次开发

底盘全开源，包括3D模型、源码、原理图等

六轴协作机械臂

采用轻量化机身和简约外观设计，末端最大负载1kg，关节无限制

独立悬挂底盘

配备轮毂电机和静音万向轮，运行顺滑无噪声

自动回充

结合ROS的建图导航功能，机器人可自行导航到充电桩附近进行对接充电
- 淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频
-
- ## 基本信息
- | | |
|--------|-----------------------------|
| 型号 | S300 |
| 尺寸 | 705*576*290mm (不含机械臂) |
| 重量 | 不含机械臂:56kg\含机械臂:70kg |
| 负载能力 | 60kg |
| 最大速度 | 2.0m/s |
| 电机 | 无刷轮毂电机 |
| 机械臂自由度 | 6自由度 |
| 主控 | WheelBoard C50B STM32机器人主控板 |
| ROS主控 | Jetson TX1、Xavier NX |
| 激光雷达 | 高精度单线 TOF 激光雷达, 双雷达组合 |
| 深度摄像头 | Gemini Pro双目深度摄像头 |
| 驱动结构 | 差速结构 |
| 操作系统 | FreeRTOS、ROS1 melodic |
- 03
- Learn ROS, choose WHEELTEC
- # 差速服务机器人
-
- 产品特点

室内巡航

在已知地图上设定目标点，机器人可在目标点之间巡航且巡航过程中实现避障

建图导航

支持激光雷达2D建图导航，支持rtab纯视觉建图导航，支持雷达与视觉融合建图导航

深度学习

支持物体识别、手势识别、自定义模型训练

自动回充

结合ROS的建图导航功能，机器人可自行导航到充电桩附近进行对接充电

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频

基本信息 | Basic Information

型号	S100
尺寸	419*328*190mm
重量	28kg
负载能力	60kg
最大速度	2.4m/s
电机	无刷轮毂电机
编码器	4096线编码器
主控	WheelBoard C50B STM32机器人主控板
ROS主控	鲁班猫1S(内置RK3566)、Jetson nano、Jetson TX1、i5工控机、Xavier Nx
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达
深度摄像头	Astra系列深度摄像头
驱动结构	差速结构
操作系统	FreeRTOS、melodic、noetic、galactic (ROS2)、humble (ROS2)

04

阿克曼机器人



- 产品特点

阿克曼底盘
自有阿克曼底盘专利技术，搭配四轮独立悬挂减震系统，可以轻松适应不平的地面
- 深度学习**
支持物体识别、手势识别、自定义模型训练
- 三维重建**
基于多线雷达实现空间立体建图，提供三种三位重建算法：LIO-SAM、LeGO-LOAM、Cartographer3D
- 室外导航**
搭配多线雷达可实现autoware室外建图和导航

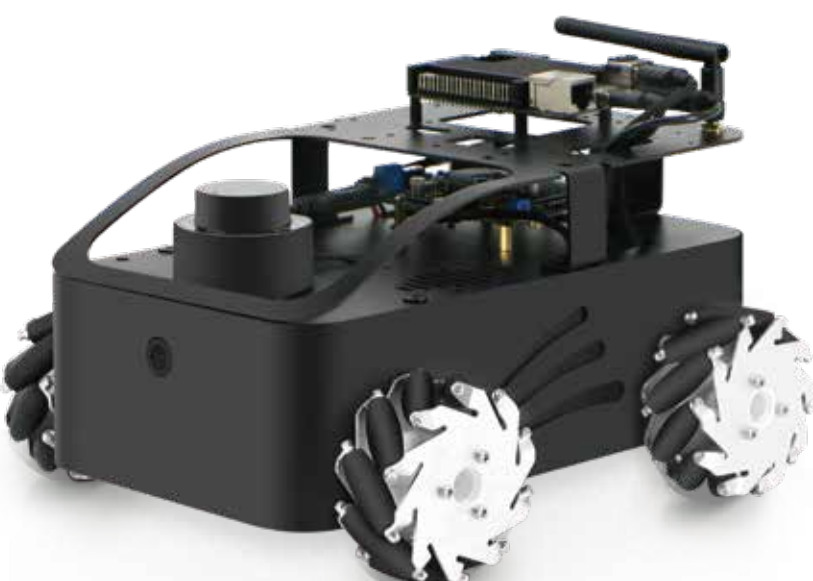
淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	R550 (AKM) PLUS
尺寸	766*671*319mm
重量	约35kg
负载能力	常规型:22kg/重载型:45kg
最大速度	常规型:2.33m/s/重载型:0.89m/s
电机	MD60 100W直流有刷电机
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号:202122276710.5)
主控	WheelBoard C50B STM32机器人主控板
ROS主控	鲁班猫1S (RK3566)、树莓派4B、Jetson nano、Jetson TX1、i5工控机、Xavier Nx
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达、多线雷达
深度摄像头	Astra系列深度摄像头
悬挂系统	四轮独立悬挂带减震
操作系统	FreeRTOS、melodic、noetic、galactic (ROS2)、humble (ROS2)

R3S系列智能小车



- 产品特点

激光雷达避障
可实现激光雷达360°避障，支持动态避障
- 骨骼识别**
RGB摄像头实现人体骨骼检测、视频流中实时显现人体骨架结构
- 支持ROS1/ROS2**
全面兼容ROS1与ROS2系统
提供多个系统的镜像，提供相关技术支持
- 专利产品**
本产品的底盘结构已获得实新和外观专利授权
实新专利授权，专利号:202222475326.2
外观专利授权，专利号:202230618925.8

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	R3S 麦轮版
尺寸	250*226*155mm
重量	4.1kg
负载能力	4kg
最大速度	1m/s
电机	MG513金属齿轮减速电机
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号:202122109210.2)
轮胎	75mm 高品质铝合金麦克纳姆轮
ROS主控	鲁班猫1S(RK3566)、旭日X3派主控板
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达
摄像头	C70大FOV RGB相机
控制方式	APP、PS2无线手柄、CAN、串口等
操作系统	FreeRTOS、foxy (ROS2)、humble (ROS2)、TogetherROS

ROS教育机器人



- 产品特点

深度学习
支持物体识别、手势识别、自定义模型训练

建图导航
支持激光雷达2D建图导航，
支持rtab纯视觉建图导航，
支持雷达与视觉融合建图导航

专利产品
本产品的底盘结构已获得实新专利授权
专利号：202021957455.X

声源定位
可实现声源定位，适配了降噪和语音导航功能

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	R550
尺寸	270*222*187mm
重量	2.9kg
负载能力	6kg
最大速度	1.4m/s
电机	MG513金属齿轮减速电机
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号：202122109210.2)
主控	WheelBoard C30D STM32机器人主控板
ROS主控	鲁班猫1S(内置RK3566)、树莓派4B 4GB、Jetson nano 4GB、Jetson TX1
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达
深度摄像头	Astra系列深度摄像头
控制方式	APP、PS2无线手柄、CAN、串口等
操作系统	FreeRTOS、melodic、noetic、galactic (ROS2)、humble (ROS2)

3D视觉开发者套件



- 产品特点

骨骼识别
RGBD摄像头实现人体骨骼检测、视频流中
实时显现人体骨架结构

体感控制
RGBD摄像头捕获人体骨架，识别特定动作
控制机器人执行相应的命令

柔性机械爪
柔性机械爪支持无损抓取，支持抓取不规则
物体

人体跟踪
RGBD摄像头捕获人体骨架，获取人体中心
三维坐标，通过PID控制机器人自主跟踪

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	ORBBOT S1
尺寸	282*242*544.5mm
重量	5.96kg
负载能力	2.8kg
最大速度	1.25m/s
电机	MG513金属齿轮减速电机
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号：202122109210.2)
主控	WheelBoard C30D STM32机器人主控板
ROS主控	Jetson nano
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达
深度摄像头	Astra系列深度摄像头
控制方式	APP、PS2无线手柄、CAN、串口等
操作系统	FreeRTOS、melodic

麦克纳姆轮机器人



- 产品特点

建图导航

支持激光雷达2D建图导航，
支持rtab纯视觉建图导航，
支持雷达与视觉融合建图导航

开源资料

源码原理图等资料开源，代码详细注释

支持ROS1/ROS2

全面兼容ROS1与ROS2系统
提供多个系统的镜像，提供相关技术支持

支持全向移动

配备金属麦克纳姆轮，支持大负载场景下全向移动

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	R550 (MEC) PLUS
尺寸	541*581*163.5 mm
重量	10.8kg
负载能力	20kg
最大速度	1.83m/s
电机	MD36N 直流有刷电机
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号:202122276710.5)
主控	WheelBoard C50B STM32机器人主控板
ROS主控	鲁班猫1S (RK3566)、树莓派4B、Jetson nano、Jetson TX1、i5工控机、Xavier Nx
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达、多线雷达
深度摄像头	Astra系列深度摄像头
悬挂系统	四轮独立悬挂带减震
操作系统	FreeRTOS、melodic、noetic、galactic (ROS2)、humble (ROS2)

四驱车机器人



- 产品特点

建图导航

支持激光雷达2D建图导航，
支持rtab纯视觉建图导航，
支持雷达与视觉融合建图导航

开源资料

源码原理图等资料开源，代码详细注释

自动回充

结合ROS的建图导航功能，机器人可自行导航到充电桩附近进行对接充电

高精度GMR编码器

全新升级500线AB相GMR高精度编码器，精度是霍尔编码器的38倍以上

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	R550 (4WD) PLUS
尺寸	581*651*239.5 mm
重量	27.5kg
负载能力	40kg
最大速度	2.2m/s
电机	MD60 直流有刷电机
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号:202122276710.5)
主控	WheelBoard C50B STM32机器人主控板
ROS主控	鲁班猫1S (RK3566)、树莓派4B、Jetson nano、Jetson TX1、i5工控机、Xavier Nx
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达、多线雷达
深度摄像头	Astra系列深度摄像头
悬挂系统	四轮独立悬挂带减震
操作系统	FreeRTOS、melodic、noetic、galactic (ROS2)、humble (ROS2)

开源复合机器人 Mini版



- 产品特点

室内巡航
在已知地图上设定目标点，机器人可在目标点之间巡航且巡航过程中实现避障

支持加装机械臂
可搭载六轴协作机械臂，实现抓取、搬运等操作

深度学习
支持物体识别、手势识别、自定义模型训练

立体超声波补盲系统
通过立体超声波传感器，可以完成对雷达无法扫描的空间进行补盲

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	S150
尺寸	400*300*305mm (底盘尺寸)
重量	38kg
负载能力	小于60kg
最大速度	2.4 m/s
电机	无刷轮毂电机
机械臂	可选6自由度协作机械臂
主控	WheelBoard C50B STM32机器人主控板
ROS主控	Jetson TX1、Xavier NX可选
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达、双雷达组合
摄像头	Gemini Pro双目深度相机
驱动结构	差速结构
操作系统	FreeRTOS、melodic、noetic、galactic (ROS2)

科研复合机器人



- 产品特点

支持二次开发
底盘全开源，包括3D模型、源码、原理图等

六轴协作机械臂
采用轻量化机身和简约外观设计，末端最大负载1kg，关节无限制

独立悬挂底盘
配备轮毂电机和静音万向轮，运行顺滑无噪声

自动回充
结合ROS的建图导航功能，机器人可自行导航到充电桩附近进行对接充电

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	WR5
尺寸	720*580*646.9mm
重量	不含机械臂:66kg\含机械臂:80kg
负载能力	40kg
最大速度	2.0m/s
电机	无刷轮毂电机
机械臂	6轴协作机械臂
主控	WheelBoard C50B STM32机器人主控板
ROS主控	Jetson TX1、Xavier NX
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达、双雷达组合
摄像头	Gemini Pro双目深度相机
驱动结构	差速结构
操作系统	FreeRTOS、melodic

科研服务机器人



产品特点



室内巡航

在已知地图上设定目标点，机器人可在目标点之间巡航且巡航过程中实现避障



激光雷达跟随

可实现激光雷达全方位跟随包括人在内的任何物体



深度学习

支持物体识别、手势识别、自定义模型训练



自动回充

结合ROS的建图导航功能，机器人可自行导航到充电桩附近进行对接充电

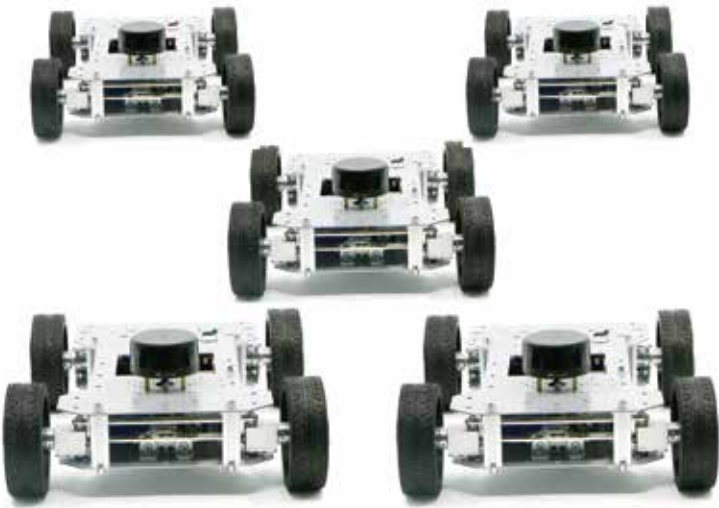
淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	WR3
尺寸	469.5*340*605mm
重量	33kg
负载能力	50kg
最大速度	2.4m/s
电机	无刷轮毂电机
编码器	4096线编码器
主控	WheelBoard C50B STM32机器人主控板
ROS主控	鲁班猫1S(内置RK3566)、Jetson nano、Jetson TX1、i5工控机、Xavier Nx
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达
深度摄像头	Astra系列深度摄像头
驱动结构	差速结构
操作系统	FreeRTOS、melodic、noetic、galactic (ROS2)、humble (ROS2)

多机编队机器人



产品特点



基于领航者法的编队

由一辆车作为领航者，其他车辆作为跟随者跟随领航者运动



支持多种队形

不同数量组合可支持横纵队形、三角队形、十字队形、X队形、凸字队形等多种队形



支持混合编队

支持麦轮车、四驱车、阿克曼车等多种不同车型混合编队



开源资料

源码原理图等资料开源，代码详细注释

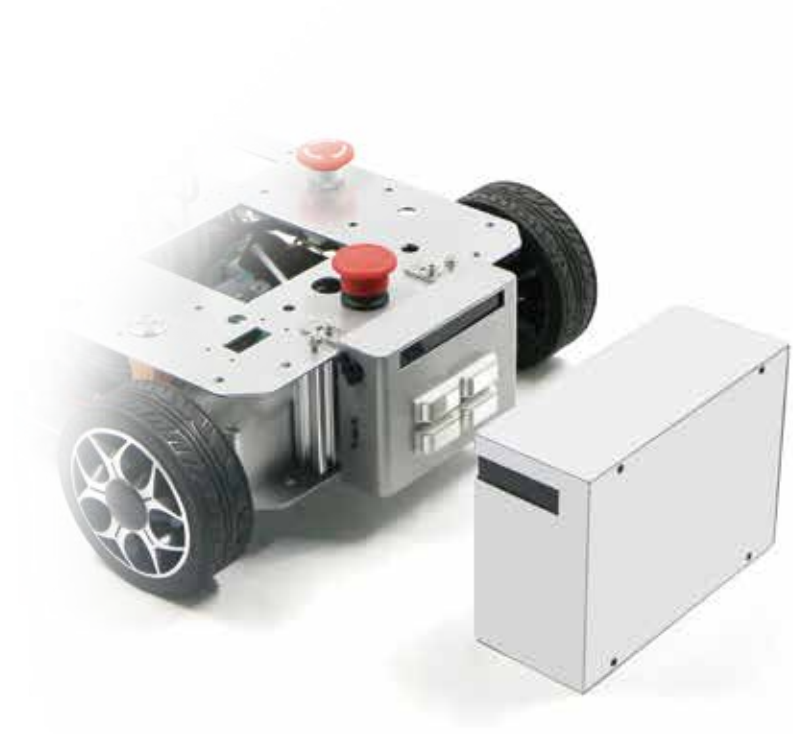
淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

名称	多机编队 高配阿克曼机器人5车版
悬挂系统	共轴摆式悬挂
轮子	125mm实心橡胶轮
小车尺寸	445*358*125mm
小车自重	5.92kg
负载能力	10kg
最大速度	1.3m/s
空载续航	8h
负载续航	7h(最大负载20%)
电机	MD36N 直流有刷电机
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号:202122276710.5)
ROS主控	鲁班猫1S(内置RK3566) 2GB、Jetson nano 4GB、Jetson TX1
激光雷达	高精度单线 TOF 激光雷达

自动回充套件



- 产品特点

自动回充
结合ROS的建图导航功能, 机器人可自行导航到充电桩附近进行对接充电
- 支持二次开发**
基于全开源的前提, 可以实现自动回充快速移植到其他机器人上
- 专利产品**
成套的充电桩和回充设备已获得外观专利授权, 专利号: 202230626070.3
- 支持ROS系统**
结合ROS标定与可视化充电桩的位置

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

产品	充电桩	车载充电装备
型号	EC130	
最大允许电流	2.6A	
编程方式	C语言	
二次开发	支持	
对接方式	红外信号识别对接	
主控	STM32F103C8T6	
红外收发器	红外发射管	
通讯接口	/	CAN接口
尺寸	192*80*142	132*34.5*100
重量	1.58kg	0.58kg

避障巡线雷达小车



- 产品特点

激光雷达避障
可实现激光雷达360°避障, 支持动态避障
- 激光雷达走直线**
小车通过激光雷达识别周围的墙体可以实现直线行驶
- 线性CCD巡线**
根据CCD传感器识别赛道灰度图进行二值化处理, 提取定位黑线位置使用PID算法实时调整转向完成巡线
- 支持手柄控制**
可使用PS2手柄控制速度和转向,通过摇杆对速度进行无级调节

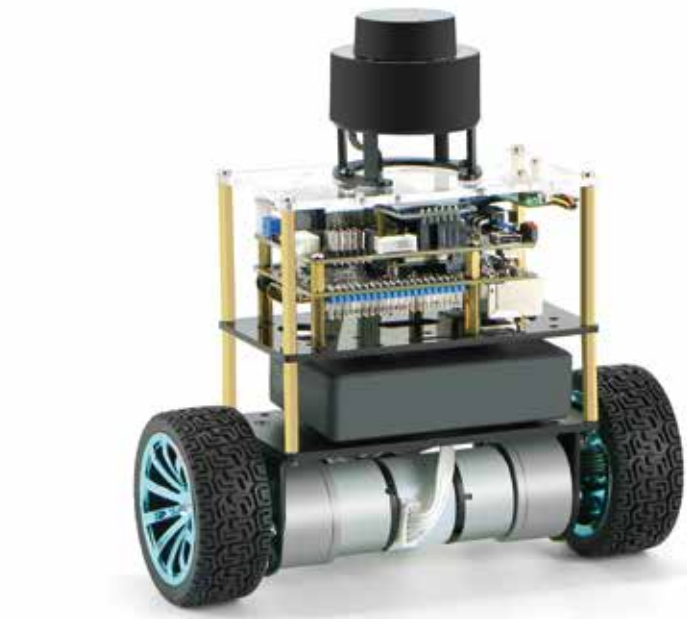
淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	L150高配履带版
主控	STM32F103RCT6
主控板型号	WheelBoard C10A
保护电路	过热保护、短接保护、过流保护
人机交互相关	按键、蜂鸣器、OLED显示屏、LED灯
驱动结构	两驱履带结构带摆式悬挂
轮子	44mm金属履带轮
尺寸	270*270*160mm
小车自重	2.5kg
负重能力	4kg
最大速度	1m/s
续航能力	1.8h

高配版ROS平衡小车



产品特点



线性CCD巡线

根据CCD传感器识别赛道灰度图进行二值化处理, 提取定位黑线位置使用PID算法实时调整转向完成巡线



激光雷达避障

可实现激光雷达360°避障, 支持动态避障



激光雷达走直线

小车通过激光雷达识别周围的墙体可以实现直线行驶



激光雷达跟随

可实现激光雷达全方位跟随包括人在内的任何物体

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	B585
尺寸	186*64*118mm
重量	1.1kg
轮胎直径	67mm
最大负载能力	3kg
自平衡续航时间	20h
底盘材质	全金属加工
电池	12V 2600mah带金属外壳保护锂电池
充电器	12V带保护充电器
OLED显示屏	标配0.96寸显示屏模块
simulink仿真	支持
控制算法	PID/LQR
IMU芯片	板载MPU6050

平衡自行车



产品特点



PID调节系统

主板按键设置PID参数, 轻松进行PID参数的整定



高精度CNC加工

能够确保安装精度, 外观美观有质感
保证了良好的散热性能可长时间稳定工作



开源资料

源码原理图等资料开源, 代码详细注释



可拓展ROS

预留相机与激光雷达接口和安装条件, 轻松拓展ROS功能

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	Z100 MAX
尺寸	1488*937*916mm
重量	15.2kg
平衡原理	车头调整状态
主控	STM32F407VET6
电池	22.2V5000mah聚合物锂电池
电机	MD36N 直流有刷电机
遥控	蓝牙APP
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号:202122276710.5)
控制算法	PID
ROS拓展	支持
续航时间	约3h
最大速度	1.9m/s

视觉板球系统



产品特点

- 支持小球飞入识别**
可以捕获高速运动中的小球轨迹，迅速识别到飞入的小球并控制其稳定在平板上
- 鲁班猫1S视觉识别**
通过鲁班猫开发板实现视觉定位，可负责图像处理
- Opencv图像处理**
可以通过标准化的算法开源二次开发十分便利
- PS2手柄控制**
支持使用PS2手柄对小球运动轨迹进行控制，也可以对PID参数进行调节

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	Ballplate 5
尺寸	225.4*200*420mm
重量	1.5kg
舵机	S20F大扭矩数字舵机
运动控制单元	STM32F103C8T6
控制方式	PS2手柄
STM32程序下载	USB一键下载、SWD接口
电源	12V5A带保护电源适配器
视觉处理单元	鲁班猫1S (内置RK3566)
鲁班猫1S电源接口	5V@3A直流输入, Type-C接口
控制器主芯片	RK3566 (四核Cortex-A55, 1.8GHz, Mali-G52)
控制器内存	2GB LPDDR4X
控制器以太网	10/100/1000M自适应以太网口*1

Moveit桌面机械臂



产品特点

- 支持语音功能**
可实现声源语音方向控制、声源定位、语音召唤等
- 视觉分拣、码垛**
利用视觉定位颜色和标签码的位置，从而实现物品分拣和智能码垛
- 人脸跟踪**
人脸跟踪识别技术，及时追踪并精准识别
- 支持虚拟机版**
可以完全不需要ARM板，实现更快的运动解算

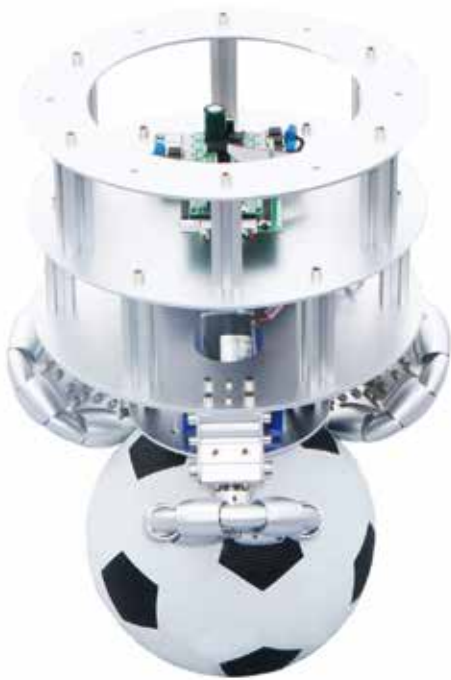
淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	A150
尺寸	275*160*483.34mm
重量	1.6kg
抓取重量	200~300g
机械臂自由度	6自由度
舵机	S20F大扭矩数字舵机
舵机齿轮	金属齿轮
控制方式	APP、PS2无线手柄、CAN、串口等
底层驱动主控	STM32F103C8T6
相机参数	1080P金属外壳 自动对焦
操作系统	ubuntu18.04+melodic
资料	全系列开发手册、视频教程、ROS源码、STM32源码、ROS镜像等

球平衡机器人



- 产品特点

支持行走

通过控制皮球平衡来实现行走和旋转
- 高精度GMR编码器

全新升级500线AB相GMR高精度编码器，精度是霍尔编码器的38倍以上
- 行星减速电机

精密行星减速器电机，内置500线高精度GMR编码器
- 开源资料

源码原理图等资料开源，代码详细注释

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

名称	标准版球平衡机器人
重量	7kg
底板材质	全铝合金
驱动机器	MD36N 直流有刷电机
控制器	STM32F103RCT6
显示屏	标配0.96寸显示屏模块
程序下载	串口一键下载或SWD下载
串口	预留2路
用户按键	1个
其他接口	CAN接口
代码开源	全开源，支持PID参数在线调节和姿态信息的监控

一阶直线倒立摆



- 产品特点

支持自动起摆

通过能量控制实现自动起摆，对摆杆做功使其获得能够到达平衡位置的能量
- PID调节系统

主板按键设置PID参数，轻松进行PID参数的整定
- LQR控制

通过对控制系统进行数学建模，实现系统的优质闭环控制，是现代控制理论的实用成果
- 开源资料

源码原理图等资料开源，代码详细注释

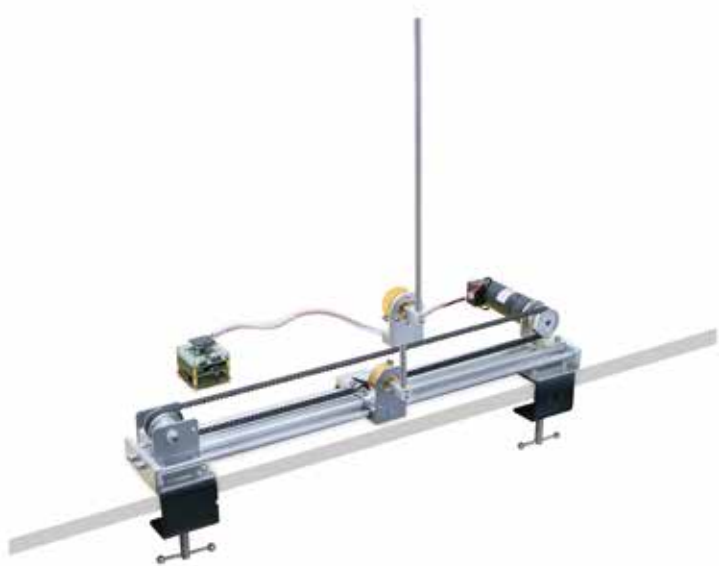
淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	IP570
重量(不含电源和控制器)	1.6kg
主控	STM32F103C8T6
电机	MG513金属齿轮减速电机
总长度	570mm
总宽度	125mm
总高度(摆杆平衡时)	437mm
摆杆长度	390mm
滑块有效行程	395mm
角位移传感器供电电压	3.3~5V
控制器供电电压	12V
包装尺寸	650*230*160mm
包装重量	2.4kg

二阶直线倒立摆



- 产品特点

支持二次开发
代码全开源,可快速进行二阶欠驱动或者智能控制项目的二次开发
- 专利产品**
本产品已经获得实新专利授权
专利号:201921344557.1
- LQR控制**
通过对控制系统进行数学建模,实现系统的优质 闭环控制,是现代控制理论的实用成果
- 行星减速电机**
精密行星减速器电机,内置500线高精度GMR编码器

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	IP870
重量	3.3kg(含摆杆)
主控	STM32F103RCT6
电机	MD36N 直流有刷电机
总长度	585mm
总宽度	170mm
总高度(摆杆平衡时)	460mm
编码器	500线AB相高精度GMR编码器(专利号:202122276710.5)
滑块行程	395mm
程序下载口	默认Type-C串口一键下载,预留SWD接口
显示屏	标配0.96寸显示屏模块
核心板保护功能	反接保护、过流保护、短路保护、电机堵转保护、静电保护
控制算法	LQR

多模态机器人开发套件-晓



- 产品特点

声源定位
可实现声源定位,定位角度分辨率1°,精度±10°,还可实现降噪和语音导航功能
- 内置双目相机**
通过RGBD深度摄像头,可以测量距离前方物体的距离并跟随
- 运动姿态检测**
内置双目深度相机,通过深度摄像头识别运动姿态进行检测
- 支持语音功能**
可实现声源语音方向控制、声源定位、语音召唤等

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

名称	多模态机器人开发套件-晓
尺寸	135mm*135mm*40mm
重量	500g
主控	Jetson nano (4GB)
语音模块	环形六麦克风阵列
麦克风拾音距离	5m以内
麦克风阵列能力	360°声源定位、回声消除、唤醒
IMU定向精度、静态精度、动态精度	1m以内、0.05度、0.1度
彩色图像分辨率	1920*1080@30FPS 1280*720@30FPS 640*480@30FPS
数据接口	USB3.0, RJ45
功耗	12V/2.5A
深度精度	1M:±1-3mm
工作温度	10°C~40°C

鲁班猫1S卡片电脑



产品特点



内置独立的NPU
拥有1TOPS算力, 可用于轻量级人工智能应用



支持ROS1/ROS2
全面兼容ROS1与ROS2系统
提供多个系统的镜像, 提供相关技术支持



图像解析能力
支持4K@60帧H.264\H.265\VP9格式的解码
1080P60帧H.264\H.265格式的编码



瑞芯微RK3566芯片
集成四核64位Cortex-A55处理器

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	LubanCat 1S
电源接口	5V@3A直流输出, Type-C接口
主芯片	RK3566 (四核Cortex-A、1.8GHz、Mali-G52)
内存	2GB/4GB LPDDR4X
存储	预留内存卡卡槽, 可拓展至1T存储, 推荐使用32GB内存卡
HDMI	HDMI2.0显示器接口
SIM卡座	SIM卡功能需要搭配4G模块才能使用
40Pin接口	兼容树莓派40Pin接口, 支持PWM、GPIO、I ² C、SPI、UART功能
音频接口	耳机输出+麦克风输入2合1接口
红外接收头	支持红外遥控功能
RTC电池接口	支持RTC功能
外形尺寸	85*56mm
裸板重量	约46g

ROS高精度IMU惯导模块

产品特点



可选工业级防水版
防水版防护效果达IP67级
通过1米水深浸泡30分钟测试



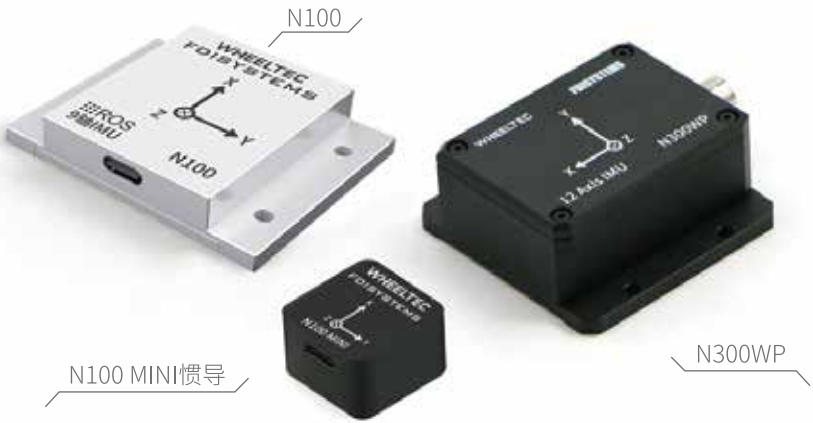
支持ROS1/ROS2
全面兼容ROS1与ROS2系统
提供多个系统的镜像, 提供相关技术支持



TTL通信支持
全系列支持TTL串口通信输出



高精度CNC加工
能够确保安装精度, 外观美观有质感
保证了良好的散热性能可长时间稳定工作



淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	N100 MINI	N100	N300WP
尺寸	24.5*24.5*14.5mm	60*46*11.7mm	63*55*24.5mm
轴数	9轴		12轴 (冗余3轴陀螺仪)
防护等级	无		IP67防水防尘
ROS支持	支持ROS1/ROS2		
俯仰/横滚精度 (静态)	0.05°RMS		
俯仰/横滚精度 (动态)	0.1°RMS		
绝对航向 (磁辅助)	0.5°RMS		
波特率	921600		
默认接口封装	Type-C		航空插头
输出接口类型	TTL串口/CAN/RS485		TTL串口RS485
IMU数据输出频率	数据内容: 加速度、角速度、磁场向量、输出频率: 400HZ		
导航数据输出频率	数据内容: 欧拉角 (Yaw, Pitch, Roll)、四元数、方向余弦矩阵、速度、位置、输出频率: 200HZ		

镭神智能激光雷达



- 产品特点

ROS

支持ROS1/ROS2
全面兼容ROS1与ROS2系统
提供多个系统的镜像，提供相关技术支持
- 室内外通用

具备更为可靠的抗日光干扰能力，测距表现更加稳定
- 360°全方位激光扫描

简洁的设计风格360°无遮挡，定位精度更高
建图速度更好
- IP65防护等级

M10P雷达防水功能满足清洁机器人等场景的使用

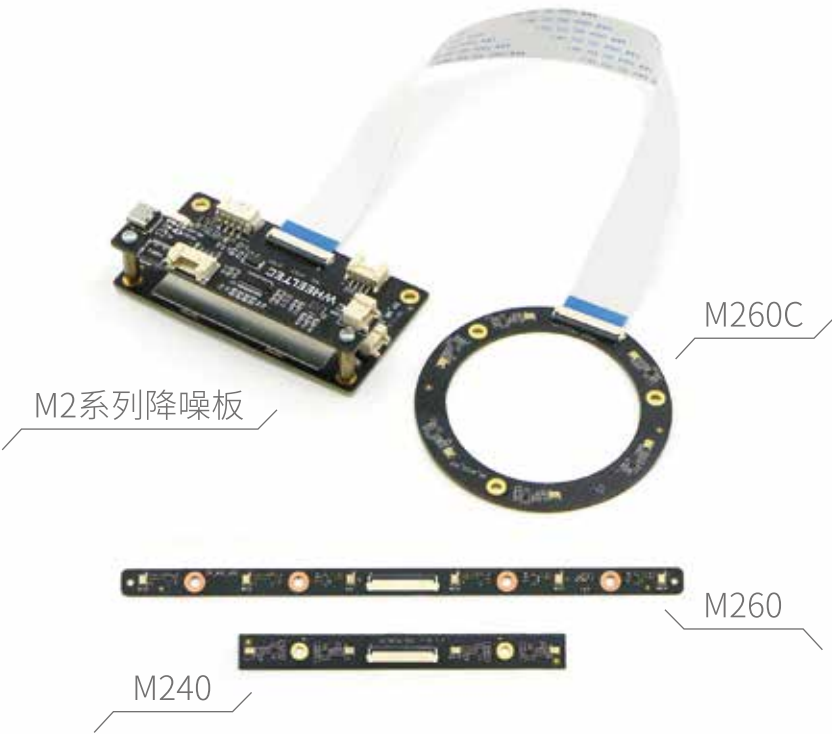
淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	N10P	M10P
尺寸	直径52*36.1mm	直径80*40mm
重量	约60g	约200g
扫描频率	6~12Hz	12Hz
测距原理	TOF	
扫描角度	360°	
输出数据分辨率	15mm	1mm
测量距离精度	±3cm@70%	±3cm
测量/采样频率	5400次/s	20000次/s
最小测量距离	0.1m	0.05m
电源	5DVC	
角度分辨率	0.4°~0.8°可调	0.22°
测量半径	白色物体:25m；黑色物体:11m	白色物体:30m；黑色物体:12m

远场麦克风阵列模块



- 产品特点

语音识别

可实现语音识别功能，支持拓展科大讯飞在线语音对话功能
- 语音控制

支持声源语音方向控制、声源定位、语音召唤等
- 开源资料

源码原理图等资料开源，代码详细注释
- 声源定位

可实现声源定位，精度±10°，还可实现降噪和语音导航功能

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

名称	新版环形6麦	线性4麦	线性6麦
尺寸	直径79.5*1.2mm	115*12*1.2mm	直径190*9*1.2mm
重量	7.1g	4g	7g
工作温度	-25℃~70℃		
工作电流(降噪板)	300mA		
麦克风	SPA1687LR5H-1		
声源定位角度精度	±10°		
拾音距离	10m	5m	10m
角度范围	360°	180°	180°
支持语言	普通话&英语		
词条识别限制	词条数量不限，字数限制10个字		
Linux开发	提供完整SDK例程，可实现离命令词识别，返回识别结果、唤醒角度、音频等		
Windows/Linux系统串口控制	可通过串口开启录音、获取唤醒状态、设置唤醒词、获取唤醒角度		

双目深度相机



产品特点

- ROS

支持ROS1/ROS2
全面兼容ROS1与ROS2系统
提供多个系统的镜像, 提供相关技术支持
- Image

图像帧率高
相机每秒采集并输出的图像数量帧率更高, 图像更流畅, 程序应用响应更快
- Field of View

宽广的视场角
深度图视场角:H67.9°×V45.3°
RGB图视场角:H71.0°×V56.7°
- Open Source

开源资料
源码原理图等资料开源, 代码详细注释

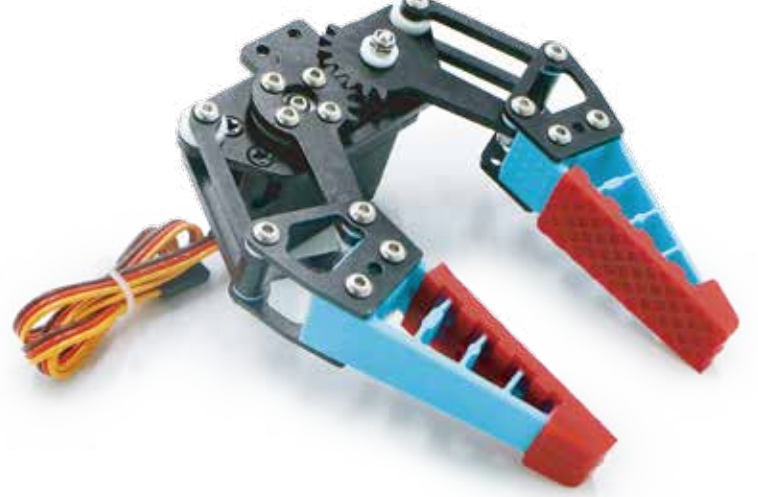
淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

型号	Gemini Pro
测距原理(深度参数)	双目结构光(红外投影)
深度范围(深度参数)	0.25-2.5m
精度(深度参数)	1m:±5mm
最高分辨率@帧率(深度参数)	USB3.0:1280×800@30fps
近距离人眼保护(深度参数)	支持
数据协议(深度参数)	OpenNI2.0
最高分辨率@帧率(RGB参数)	USB3.0:1920×1080@30fps ; 640×480@60fps
数据协议(RGB参数)	通用免驱UVC
数据与供电接口(整体参数)	USB3.0 Type-C
工作环境	室内/室外
功耗(整体参数)	<2.2w
安全性(整体参数)	Class1激光

柔性仿生机械爪



产品特点

- Patent

专利产品
该柔性机械爪已获得实新专利授权
专利号:202120714377.9
- Adjustable

可调节范围
通过调节柔性手指, 获取更大的抓取范围
- Flexible

柔性机械爪
柔性机械爪支持无损抓取, 支持抓取不规则物体
- High Torque

大扭矩舵机
金属铜齿数字舵机, 内置微处理器, 控制精度更高

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

名称	二指舵机柔性机械爪
尺寸	125*76*57mm
重量	148g
抓取重量	<0.5kg
抓取尺寸	直接15~82mm
供电电压	5V
抓取频率	<60次/分
手指型号	FAR2086柔性自适应手指
手指材质	注塑-活力马卡龙蓝色、带硅胶
抓取范围	类球体、圆柱体、条状物体及不规则形状
可接触温度说明:短期接触	>100℃
可接触温度说明:长期接触	>50℃

高清金属外壳触摸屏



- 金属加工**
金属工业外壳, 安装精度高, 更稳固稳定
- LCD电容触摸屏**
电容触摸, 灵敏准确无死点, 可支持五点触控
- 高清广视角范围**
广视角: 178°, 在178°视角范围内都能看到高清画面
- 多接口设计**
接口出线方式方便, 不会超出屏幕可视范围

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

平面尺寸	14寸
可视角度	178° (全视角)
显示比例	16:9
重量	944g
厚度	14mm
对比度	800:1 (动态)
分辨率	1920*1080px
响应时间	1.2ms
刷新频率	60HZ
电器参数	5W

蜂窝轮



- 金属轮毂**
从根本上确保了轮子的强度和精度
- 免充气**
各种路面轻松穿越, 不用担心漏气和尖锐物体
- 高载重**
轮胎承重能力强, 单轮胎负载能里60kg以上
- TPE环保材质**
采用TPE环保材质, 无异味, 可室内长期使用

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

名称	6寸蜂窝轮	8.5寸蜂窝轮	10寸蜂窝轮
重量	0.84kg	1.6kg	1.76kg
单轮胎负载能力	50kg	60kg	75kg
双轮胎负载能力	80kg	90kg	120kg
四轮胎负载能力	140kg	170kg	240kg
联轴器内径	5、6、8、10、12、14、15、16、18mm可选(8mm以上有键槽)		

麦克纳姆轮



产品特点

-  **金属轮毂**
从根本上确保了轮子的强度和精度
-  **金属联轴器**
高精度加工, 提供多种孔径可选
-  **多规格可选**
轮子直径可选60、75、100、127、152mm
-  **经久耐用**
经得住长时间的使用, 不易变形

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

轮子直径	60mm	75mm	100mm	127mm	152mm	不锈钢款152mm
重量 (一组4个含联轴器)	0.35kg	0.41kg	1.52kg	2kg	2.4kg	2.8kg
负载能力	10kg	15kg	40kg	60kg	60kg	100kg
厚度 (不含联轴器)	32mm	32mm	50mm	51mm	45mm	41mm
支撑轮轴直径	2mm	2mm	2mm	3mm	3mm	3mm
支撑轮个数	8个	10个	10个	12个	15个	15个
联轴器内径	3、4、5、6、8mm可选		5、6、8、10、12、14、15、16、18mm可选			
轮毂材质	铝合金 (表面氧化喷砂)					不锈钢 (表面电镀)

金属全向轮



产品特点

-  **金属轮毂**
从根本上确保了轮子的强度和精度
-  **金属联轴器**
高精度加工, 提供多种孔径可选
-  **多规格可选**
轮子直径可选60、75、127、152、203mm
-  **专利产品**
本产品已经获得实新和外观专利授权
实新专利授权, 专利号: 201921441356.3
外观专利授权, 专利号: 202030008435.7

淘宝扫码查看
更多详情内容
和演示视频



基本信息 | Basic Information

轮子直径	127mm	152mm	203mm
重量 (含联轴器)	0.65kg	0.88kg	1.5kg
支撑轮个数	22个	26个	36个
单轮负载能力	40kg		
厚度 (不含联轴器)	39.6mm		
联轴器内径	5、6、8、10、12、14、15、16、18mm可选		
轮毂材质	不锈钢		