



电子版请扫描此处

领先的移动机器人平台解决方案

极创机器人智能科技(山东)有限公司
JICHUANG ROBOT (SHANDONG) TECHNOLOGY CO., LTD.

机器人移动底盘

ROBOT MOVING CHASSIS

选型画册

V3.1



公司简介

JROBOT 极创科技

专注于移动机器人底盘，让机器人畅快奔跑

极创机器人成立于2014年，是一家专注于移动机器人底盘的高新技术企业。团队致力于机器人高精度轻量化减重底盘。主要服务于室外低速导航机器人场景：应急救援、特种作业、危险作业场景；警用排爆、班组保障、无人作战军工场景；风电火核电煤矿水电石油化工等能源场景；以及精准农业、智慧建筑、消毒防疫、智慧交通、工业自动化等机器人场景的移动解决方案。解决机器人行业对于移动作业和场景应用的需求。基于在移动机器人底盘领域的长期深耕，目前拥有三大系三十余种成熟移动底盘以及多种底盘核心部件；团队自建柔性快反工厂，围绕交期、质量与成本三大痛点，以开放的开发者生态模式帮助全球移动机器人创意高效落地。

我们提供

标准移动机器人底盘30+

极创机器人移动底盘：KOMODO系列（履带式底盘）、WARTHOG系列、GECKO（轮式机器人底盘）三大系列30+标准底盘

底盘改制及上装部署服务

您可以委托我们进行标准机器人底盘的改造以便更加符合您的产品使用要求。还可以帮助实现上装设备的安装。由于底盘业务经验丰富以及自建柔性制造工厂，我们的团队十分擅长这一领域，欢迎与我们的团队建立合作。

研发



请注意本手册制作于2024年8月,当您阅读时产品已有变更。在交货期内,制造商保留对设计、样式、颜色及规格的更改权。尽管这些更改考虑了用户利益,但对订购者而言同样具有合理性。图示附件和选装配置项目可能不属于标准配备。由于印刷原因,颜色可能与实物略有不同。最新信息可咨询极创机器人客服,本公司拥有对本手册的最终解释权

制造



工厂介绍

生产

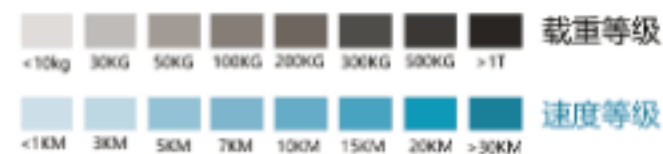


快速选型指南

- 差速转向无减震
- 差速转向有减震|悬挂
- 阿克曼转向有减震
- 可选EX



选型手册



WT-200/400/500			
JC60/650L ●			
KOMCDO-01 ●			
KOMCDO-02 ▲ ●			
KOMCDO-03			
KOMCDO-04			
KOMCDO-05/05L ▲			
KOMCDO-06			
KOMCDO-08 ▲			
KOMCDO-10 续航20kw30kw ▲			
KOMCDO-10 ▲			
KOMCDO-11 ▲			
KOMCDO-12 ▲			



WARTHOG-01-S			
WARTHOG-01-M			
WARTHOG-01-L			
WARTHOG-01-EX			
WARTHOG-02-M ●			
WARTHOG-02-L/4WD ●			
WARTHOG-03-2200S ●			
WARTHOG-03-2200M ●			
WARTHOG-03-2200L ●			
WARTHOG-03-4200L ●			



MA-360			
MA-600A			
MA-800			
消防机器人推荐			
巡检类推荐			

LET'S START

1 项目建立

1. 快速判断标品是否覆盖
2. 了解极创能帮您做什么
3. 商务协助梳理重点需求

2 快速了解您的项目

1. 与工程师建群并对接
2. 线上/线下沟通会议
3. 根据《对接指南》提交资料

3 选型指导与技术路线

1. 给出选型指导或标准改造建议
2. 给出初步的改造或开发方案路线

4 为您提供技术方案

1. 快速提供专属方案
2. 方案展示会议
3. 修改技术方案直至达成

5 项目报价及协议签订

1. 提供《项目工期报价单》
2. 签订《商务合同》《技术协议》
3. 签署其他相关协议.....

6 开始设计细化

1. 方案细化的过程将会持续沟通
2. 三维最终模型确认审核
3. 出具紧急BOM及加工图纸

7 柔性化生产

1. 定制部件及底盘柔性生产
2. 移动底盘测试及验收

提供更详细的数据要求，
才能让底盘的选型和方案更加精准！

1. 尺寸范围
2. 底盘自重和载重范围
3. 运行速度
4. 续航时间或续航里程
5. 应用场景及路况情况

为了更快的方案呈现，我们需要您进一步提供



1. 汇总所有的上装BOM
2. 描述设备的安装位置和注意事项
3. 整理设备STP文件或提供设备实物

更多数据上传→

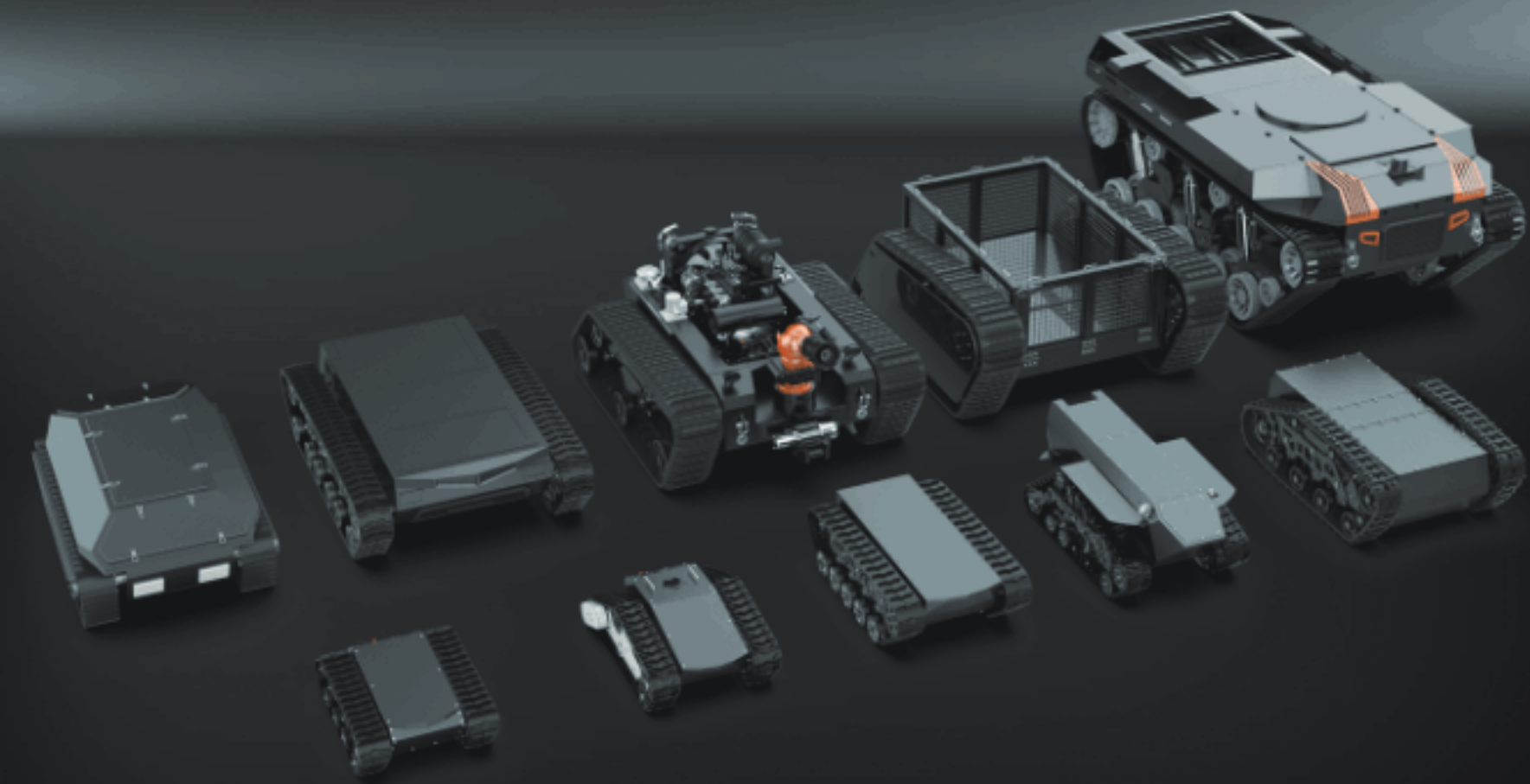


如何开始



8 产品交付

无处不在 无所不能



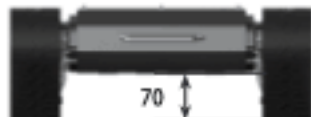
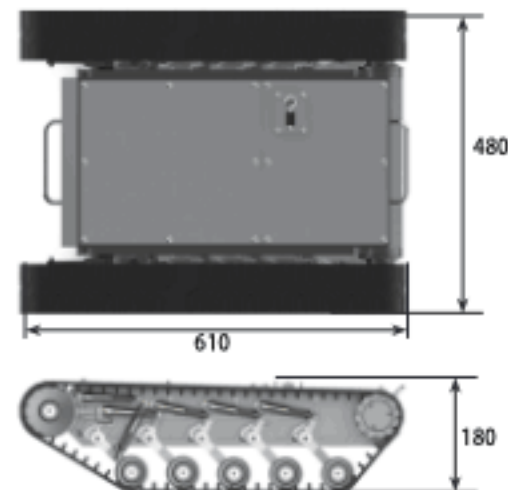
KOMODO

KOMODO履带系列

无处不在 无所不能

Komodo-JC-600/600L 小型履带式机器人底盘

JC-600 小型履带式机器人底盘可满足小型侦查类机器人越野性能及平稳性能的超高要求。安装 12 枚油压阻尼减震器，配合履带独特设计的内外花纹，保持地面抓地力的同时，保证其具有更加平顺的通过性能，避震行程达到本公司同级别底盘最高，特别适合搭载视频采集以及视觉系统类侦查摄像机器人。JC-600 再一次，为平稳而生。



配套中 可选配置	主控型号	VCU (差速)				
	驱动器	JCDBL2430-2E				
	电池	24V 20AH		24V 30Ah		
	充电器	24V 5A		24V 5A		
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱	手持一体机
	加装支架					
	可做升级	加高				

指标 ITEM	JC600 参数	JC600L 参数	参数 DATA	JC600 参数	JC600L 参数
设计尺寸	610*480*180mm	775*480*180mm	防护等级	IP54/IP65	
底盘自重	15KG	20KG	履带材质	橡胶 (内嵌凯夫拉)	
带宽	80mm		额定扭矩	6.6NM	
离地高度	70mm		主体材质	304 不锈钢 / 合金钢板 / 铝 / 碳纤维	
最大跨越	100mm		最大爬坡	≥ 30°	
表面处理	黑色喷塑 (磨砂)		垂直跨越	100mm	120mm
内舱尺寸	260*270*80	425*270*80			
避震系统	克里斯蒂 *12 减震	克里斯蒂 *16 减震			
设计载重	10KG	15KG			
运行速度	0~5KM/H				

JC-600/600L



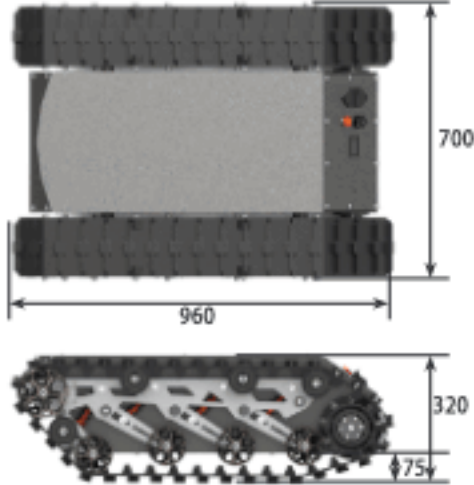
KOMODO-01 中型履带式机器人底盘

KOMODO-01 是一款兼具先进性能和精密工艺的通用型履带机器人移动底盘，其双电机差速驱动系统采用直流无刷电机和精确编码器，实现精准驱动和卓越的运动控制。底盘拥有完备的通讯接口、多种可定制配置，可胜任多种工况，为各类应用提供灵活的扩展能力。

该底盘的独特悬挂系统经过自主研发，具备优秀的抗扭强度和横向刚性，为整车提供出色的稳定性和精准的悬挂调节能力，使其在复杂地形中也能自如行驶。

KOMODO-01 动力锂电池标配为 48V30Ah (可选配 48V50Ah 或定制)，并有 BMS 电池保护系统。选用 150mm 宽高耐磨履带，既具备出色的路况适应能力，又免除了频繁的维护需求，为用户提供更便捷的使用体验。

外观设计上，KOMODO-01 注重工业美学，造型精心设计，既美观又实用，方便用户搭载各种电器设备。

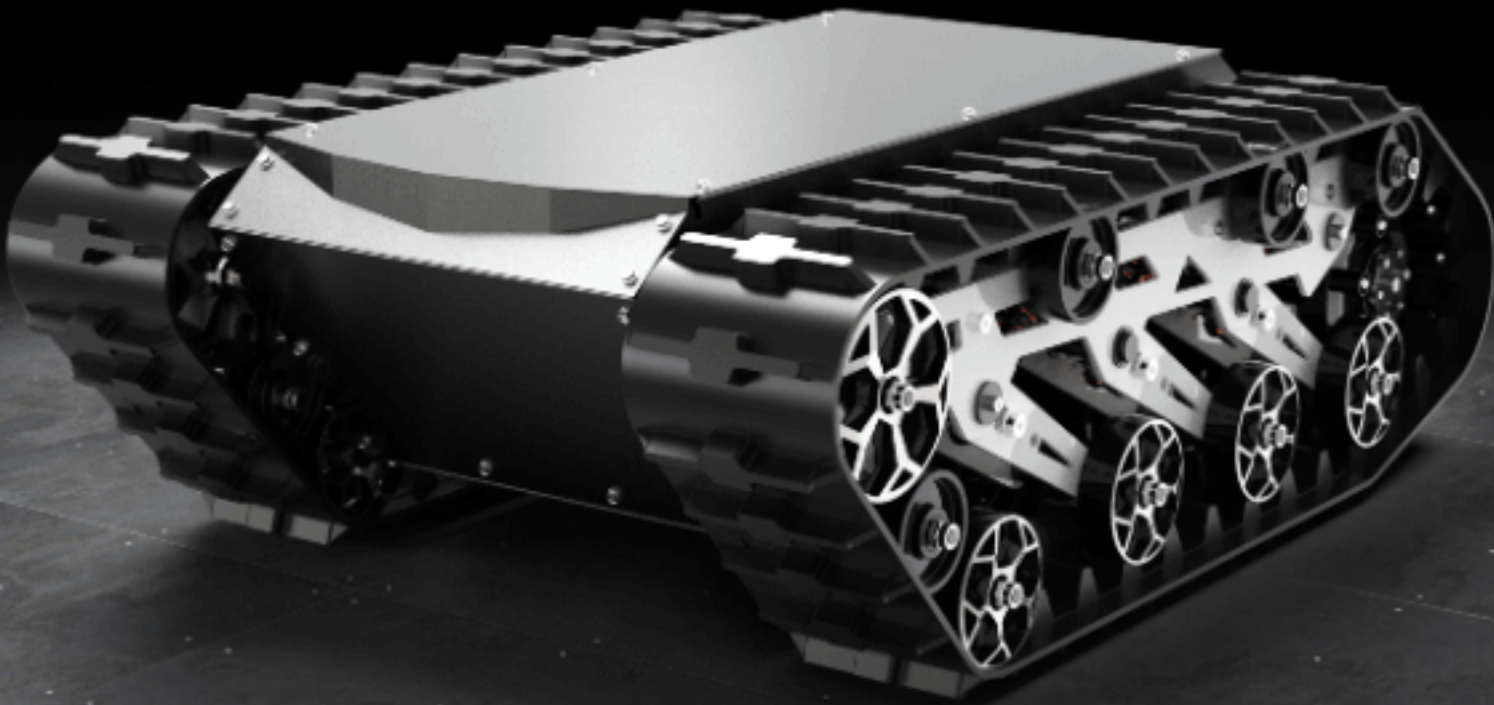


配套中 可选配置	主控型号	VCU (差速)			
	驱动器	JCDBL6050-2E			
	电池	48V 30AH	48V 50AH	最大容量定制 100Ah	
	充电器	8A	15A	30A	
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱 手持一体机
	加装支架				
可做升级	加宽	加高	提高功率	速度	

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	960*700*320mm	内仓尺寸	300* 250*230mm
底盘自重	120KG/125KG	运行速度	0~6.5KM/H
履带材质	优质橡胶内嵌凯夫拉纤维	额定越障	160mm
减速器速比	14.92	防护等级	IP54 可升级 IP64
ipo	左右独立 *8 油压阻尼减震	表面处理	黑色喷塑 (无光)
额定功率	785W*2/ 可选 (2*1000W/2*1500W)	额定载重	65KG/90KG
离地间隙	75±10mm (看载重)	额定跨越	160mm (看重心)
减速比	1 : 15	带宽	150mm
电机电压	48V	最大爬坡	≤ 30°

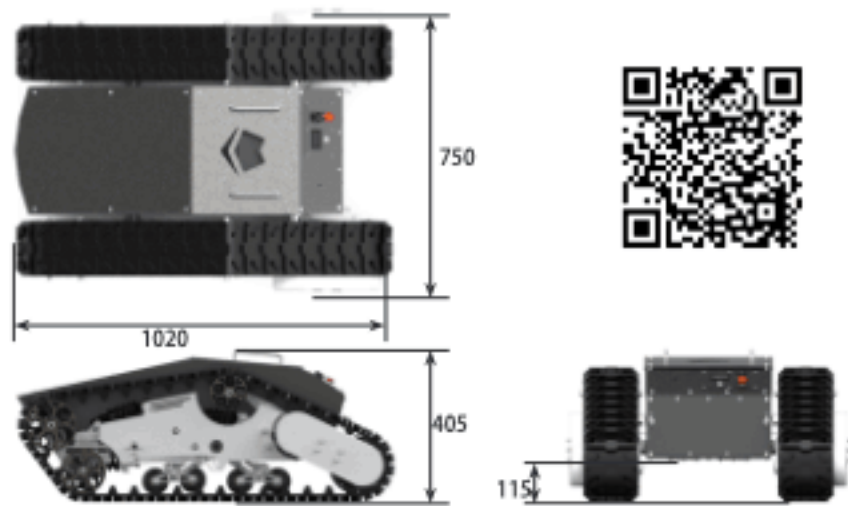


KOMODO - 01



KOMODO-02 中型履带式机器人底盘

KOMODO-02 是一款运动性能强大的通用型履带式机器人底盘。整车采用克里斯蒂全独立悬挂设计，内部搭载高扭矩无刷电机，为 KOMODO-02 注入了强大的动力，通过精心匹配的底盘高度和功率配置，底盘表现出卓越的通过性能、低重心、平稳运行以及高效的传动效率。这使得它成为各行业设备移动方案的理想选择，特别适合搭载摄影器材和具有平稳性要求的移动机器人，例如在侦查、巡检、勘探、消防等特殊机器人行业中具备广泛的应用前景。

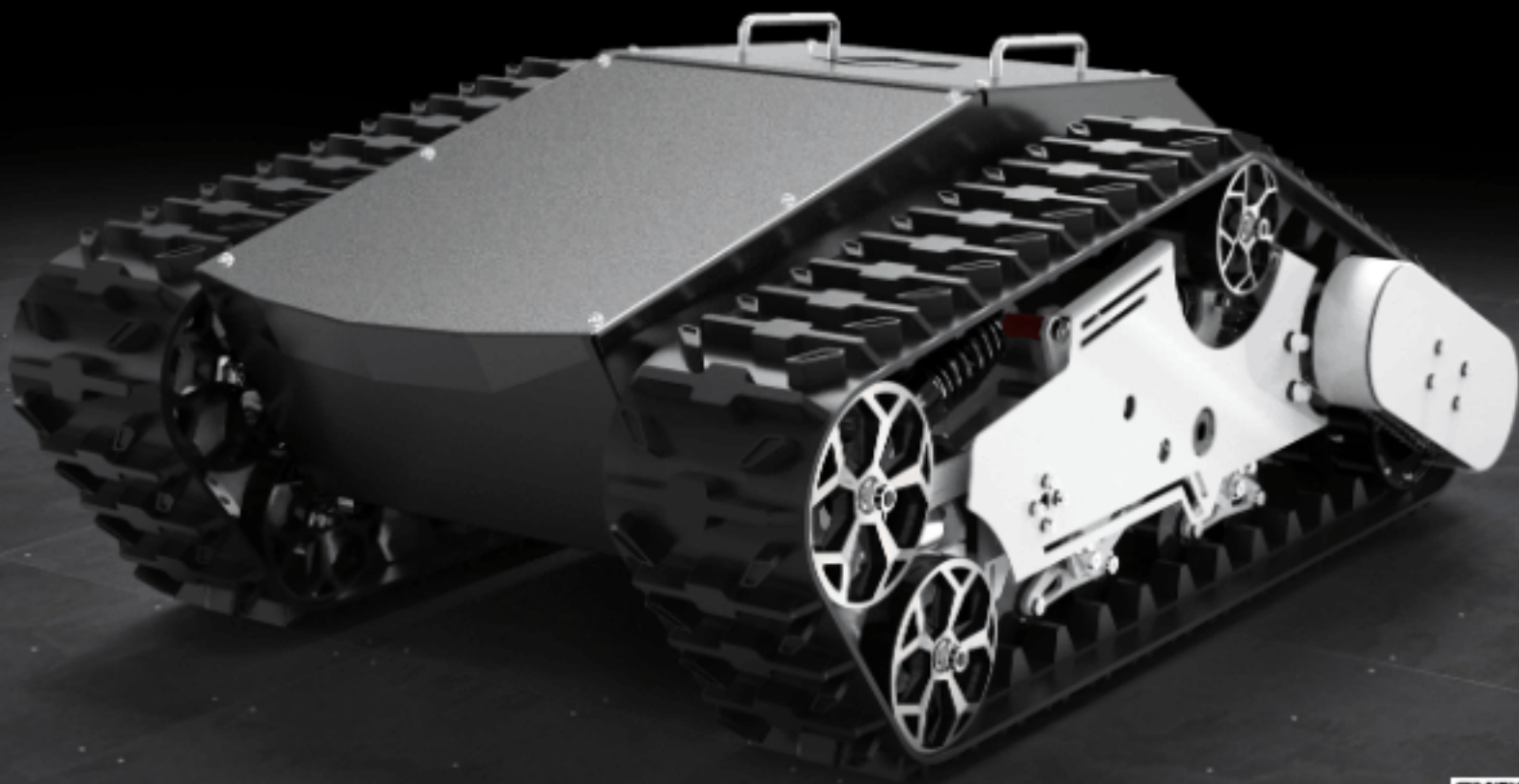


配套中 可选配置	主控型号	VCU (差速)				
	驱动器	JCDBL6050-2E				
	电池	48V 30AH	48V 50AH	最大容量定制 100Ah		
	充电器	8A	15A	30A		
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱	手持一体机
	加装支架					
可做升级	加宽	改平	加高	提高功率	速度	载重

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1020*750*405mm	内仓尺寸	320*240*600mm (不含电池)
底盘自重	120KG	运行速度	0-6KM/H
履带材质	优质橡胶内嵌凯夫拉纤维	离地高度	115mm
主体材质	不锈钢 304/ 合金钢板 / 镀锌管 / 铝	防护等级	IP54 可做 IP64
减震系统	左右独立 *6 油压阻尼减震器	表面处理	黑色喷塑 (磨砂)
额定功率	1000W*2 (可选 2KW*2)	最大载重	100KG
电机选用	48V 直流无刷电机 / 高精度伺服电机	额定扭矩	60NM
减速比	1:7.5	带宽	150mm
最大越障	150mm	最大爬坡	≤ 30°
最大跨越	≤ 300mm	最大载重	100KG

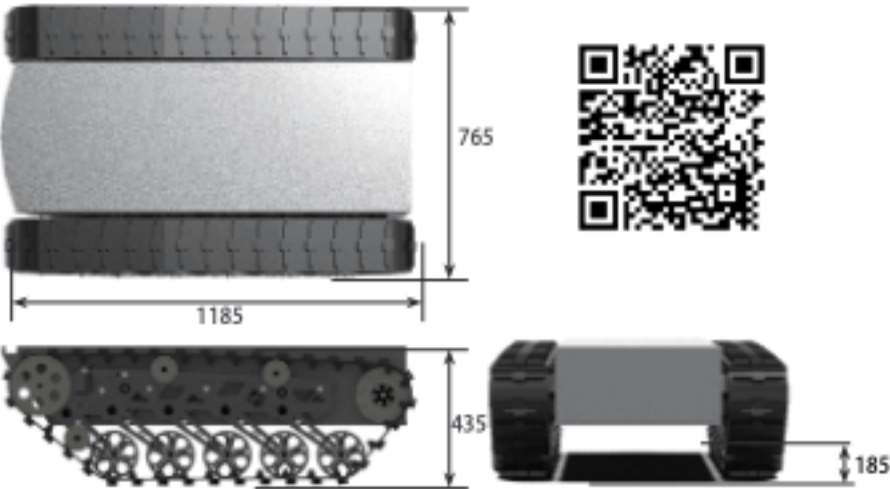


KOMODO-02



KOMODO-03 中型履带式机器人底盘

KOMODO-03 是通用型履带机器人移动底盘，采用双电机差速驱动，配直流无刷电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全。该底盘功能齐全且高度集成，具有多种可定制配置，可胜任多种工况。自主研发的悬挂拥有出色的抗扭强度和横向刚性，整车稳定性、运动性出色，通过性高。动力电池标配为 48V30Ah（可选配 48V50Ah 或定制），并有 BMS 电池保护系统。选用 150mm 宽履带，路况适应能力强，免维护。壳体外观进行了精心的工业设计，便于用户挂载电器设备。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景，可广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特种机器人应用行业。

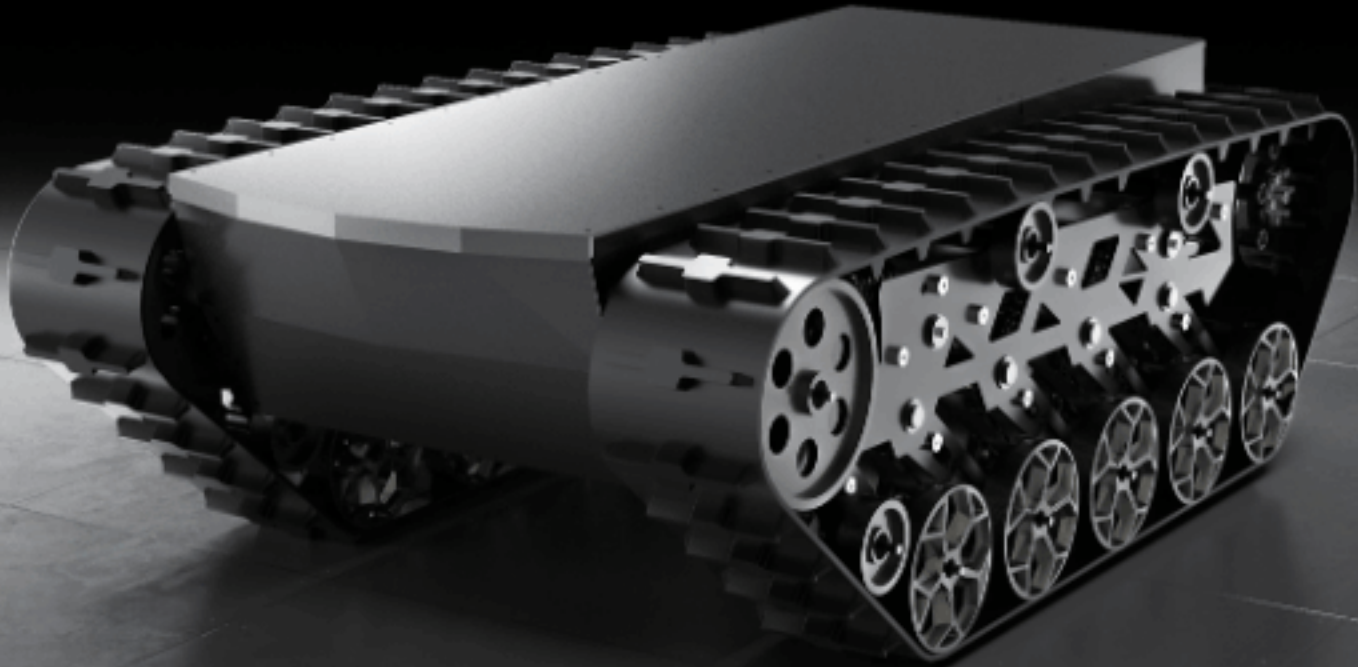


配套中 可选配置	主控型号	VCU（差速）			
	驱动器	JCDBL6050-2E			
	电池	48V 30AH	48V 50AH	最大容量定制 100Ah	
	充电器	8A	15A	30A	
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱 手持一体机
	加装支架				
可做升级	加宽			加高	

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1185*765*435mm	内仓尺寸	500*370*210mm/470*370*210mm
底盘自重	160KG/165KG（2*2000W 版本）	运行速度	0~6.5KM/H
履带材质	优质橡胶内嵌凯夫拉纤维	底盘高度	185±10mm（看载重）
主体材质	不锈钢 304/ 合金钢板 / 镀锌管 / 铝	防护等级	IP54 可做 IP64
减震系统	左右独立共 8 个油压阻尼减震器	表面处理	黑色喷塑（磨砂）
额定功率	1500W*2（可选 2000W*2）	额定载重	125KG/160KG
电机选用	48V 直流无刷电机 / 高精度伺服电机	额定扭矩	60NM
减速比速比	14.92	带宽	150mm
额定越障	235mm	最大爬坡	≥ 30°
额定跨越	210mm（低重心）		

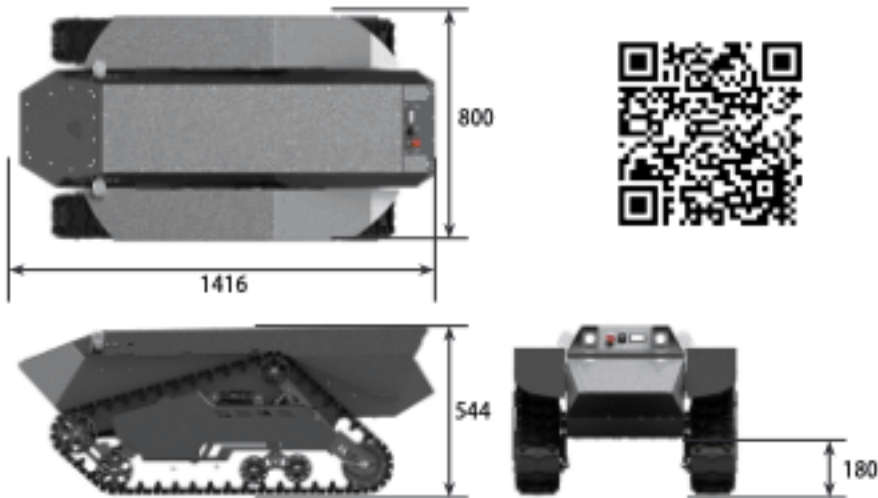


KOMODO - 03



KOMODO-04

KOMODO-04 中型机器人底盘 克里斯蒂 + 玛蒂尔达四轮组平衡悬挂。特有的履带张紧调节器，一体化驱动轮。运行更加平稳。重载型机器人底盘设计，采用了强化版悬架设计提升整体刚性，同时采用长行程的油压减震器。刚柔并济，体现不一样的设备搭载效果。多种履带可选择，对不同的地形具有极强的适应性。



主控型号	VCU（差速）		
驱动器	JCDBL6075-2E		
电池	48V 50AH	48V 80AH	最大容量定制 100Ah
充电器	15A	30A	30A
遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机 定制控制箱 手持一体机
加装支架			
可做升级	加高		

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1416*800*544mm	内仓尺寸	460*360*345mm
底盘自重	220KG	运行速度	0-7.5KM/H
履带材质	优质橡胶内嵌凯夫拉纤维	底盘高度	180mm
主体材质	不锈钢 304/ 合金钢板 / 高分子材料 / 铝	防护等级	IP64
减震系统	克里斯蒂 *6 减震	表面处理	黑色喷塑（磨砂）
额定功率	2000W*2	最大载重	150KG
电机选用	48V 直流无刷电机 / 高精度伺服电机	额定扭矩	60N · M
传动比	12	带宽	150mm
最大越障	180mm	最大爬坡	30°（可爬楼梯）
最大跨越	400mm	最大载重	180KG



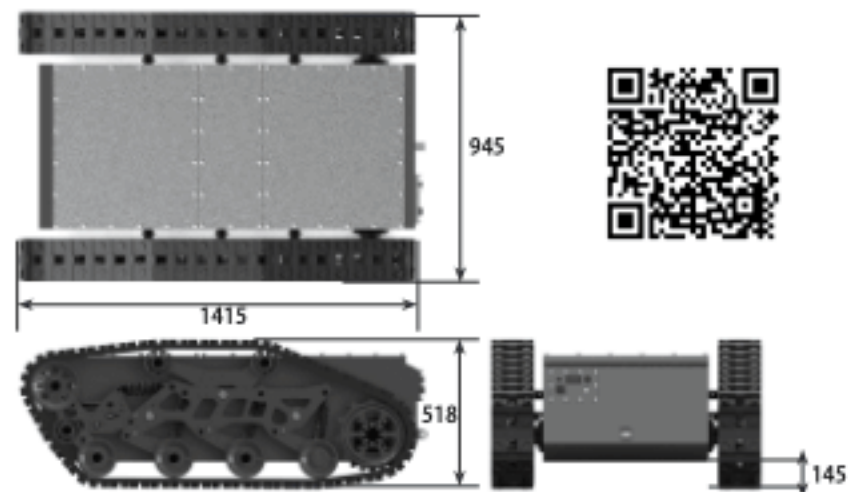
KOMODO - 04



KOMODO-05/05L/05L-EX 中型履带底盘

KOMODO-05 是一款高性能通用款履带式机器人底盘，整车采用克里斯蒂全独立悬挂设计，为整车提供卓越的稳定性和可靠性。内部搭载高扭矩无刷电机，通过精心匹配的底盘高度和功率配置，使得该车型通过性强、重心较低、运行平稳且传动效率高，在各种复杂地形下都能自如行驶。

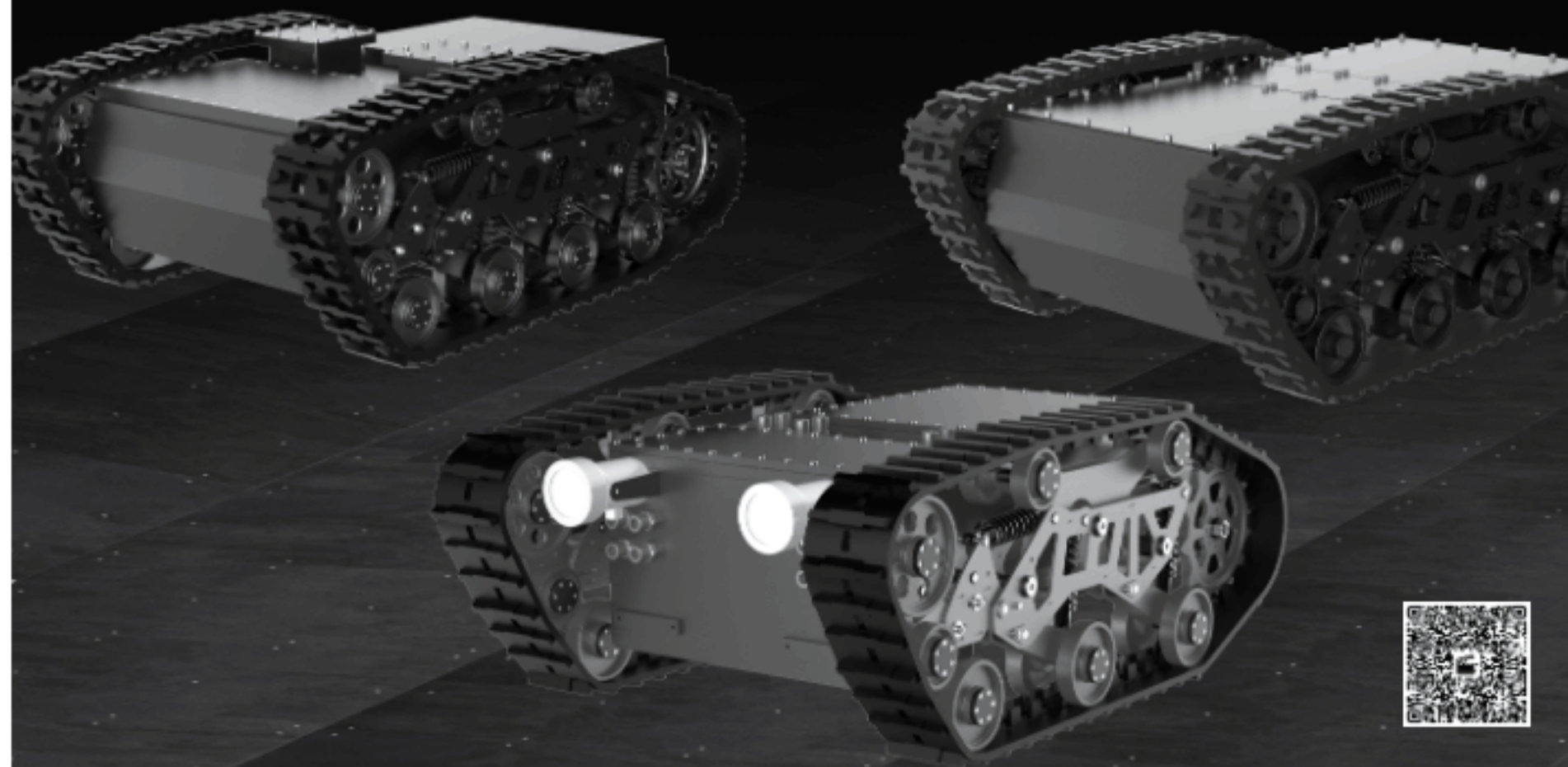
KOMODO-05 通用款履带式机器人底盘凭借其高性能和稳定性，为特殊环境下的机器人移动提供了可靠的解决方案。无论是通过性能、重心控制还是传动效率，该款底盘都展现出卓越的表现。



配套中 可选配置	主控型号	VCU (差速)			
	驱动器	JCDBL60150-1E		JCDBL60150-2E	
	电池	48V 80AH	48V 150AH	最大容量定制 150Ah	
	充电器	30A	30A	30A	
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱 手持一体机 (1KM)
	加装支架				
可做升级	加宽、加高	EX 防爆版本		调整功率	

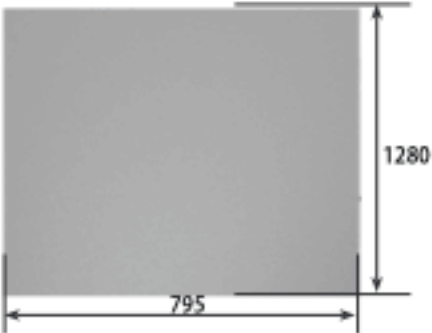
指标 ITEM	Komodo-05	Komodo-05L	Komodo-05L-EX	指标 ITEM	Komodo-05	Komodo-05L	Komodo-05L-EX
设计尺寸	1310*945*530	1425*904*530	1410*943*520mm	运行速度	0-5.4KM/H	0-5.4KM/H	0-5.4KM/H
底盘自重	290KG	390KG	580KG	表面处理	黑色喷漆 (磨砂)		
主体材质	合金钢板 / 铝 / 高分子铝材料			防护等级	IP64/IP66/Exd IIB T4		
离地高度	145mm		130mm	带宽	150mm	150mm	150mm
履带材质	橡胶 (内嵌钢基)						
减震系统	克里斯蒂 *6 减震	克里斯蒂 *8 减震	克里斯蒂 *8 减震				
垂直跨越	150mm	200mm	200mm				
水平跨越	200mm/250mm		250mm				
最大载重	400KG	310KG	120KG				
内舱尺寸	1070*490*314mm	1215*490*314mm	1210*570*346mm				

KOMODO - 05/05L/05L-EX



KOMODO-07/07S 通用型履带底盘

KOMODO-07 是通用型定制履带机器人移动底盘。采用双电机差速驱动，配直流电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全。该底盘功能齐全且高度集成，具有多种可定制配置，可胜任多种工况。自主研发的悬挂系统具备出色的抗扭强度和横向刚性，为整车提供卓越的稳定性和运动性能，同时具备出色的越野能力。定制的动力锂电池具有 BMS 电池保护系统。选用工程履带，路况适应能力强、免维护。外观如有需求可进行工业设计。本底盘适用于所有适合大负载履带底盘工作的使用场景，可广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特殊机器人应用行业。



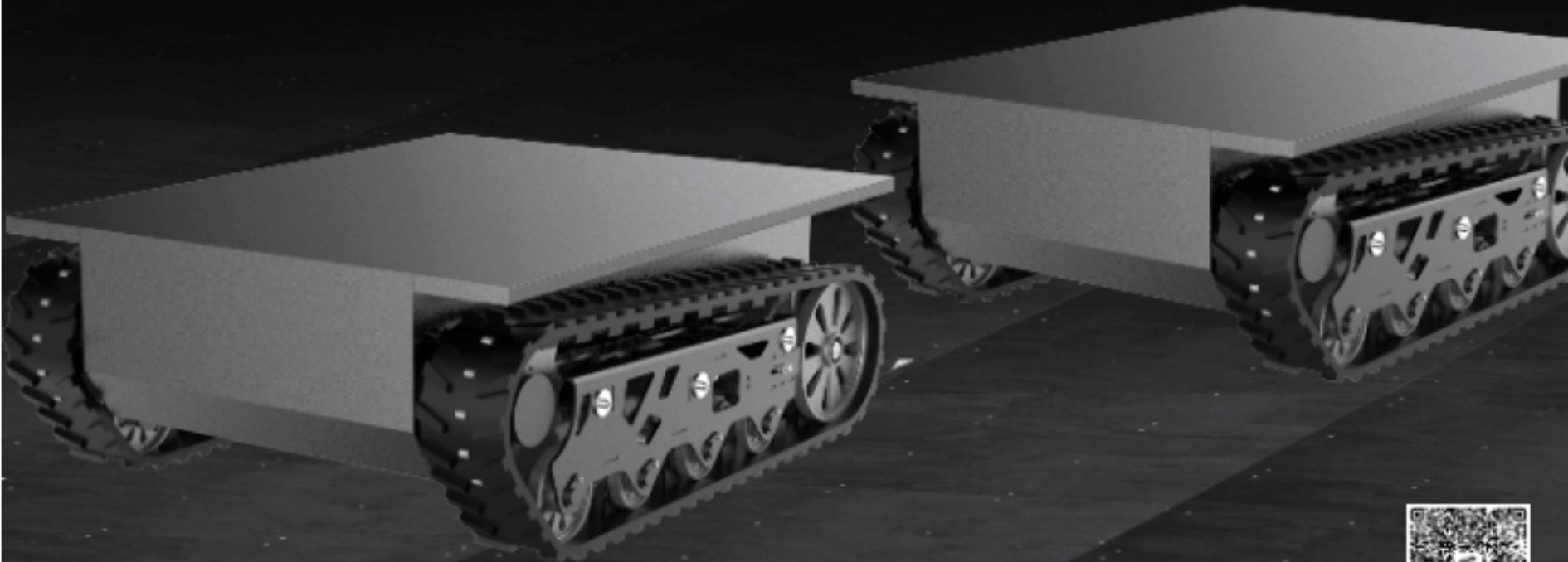
主控型号	VCU (差速)		
驱动器	JCDBL6075-2E	JCDBL60150-1E	JCDBL60150-2E
电池	48V 50AH	48V 100AH	最大容量定制 100Ah
充电器	15A	30A	30A
遥控器	AT9	JC9 手持	JC9 视频一体机
加装支架	定制控制箱		
可做升级	手持一体机		
	加高		



指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1280*795*500/1550*1210*535mm	运行速度	0-4.2/0-6.2km/h
额定功率	2*4000/2*6900W	额定载重	550/650KG
减速器速比	20/25.259	额定越障	235mm
底盘自重	400KG/430KG	额定跨越	265/335mm
离地间隙	95mm/140mm	履带材质	优质橡胶内嵌钢丝钢板
额定爬坡	30°	防护等级	IP54 可升级 IP64
减震系统	扭摆臂		
带宽	150mm/180mm		
内舱尺寸	780*300*380/780*300*380mm		
电机电压	48V/72V		

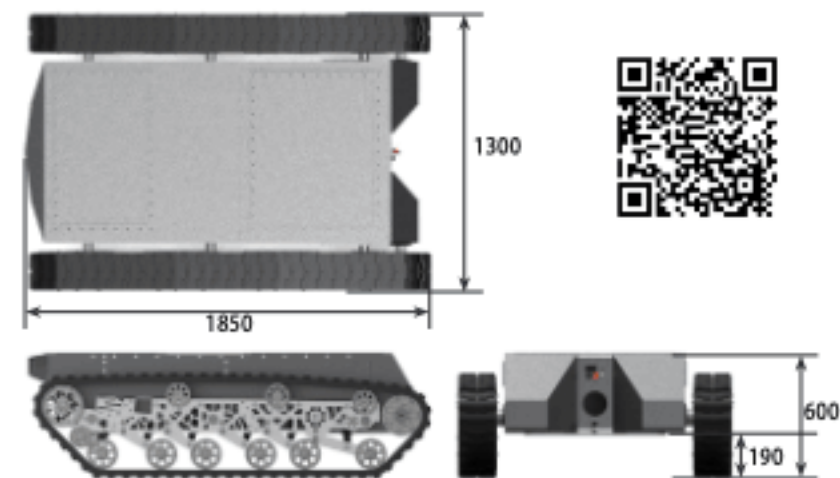


KOMODO - 07/07S



KOMODO-08 中型履带式机器人底盘

KOMODO-08 重载先锋。首款重载车型搭配重载耐磨履带，载重飞跃。车体采用克里斯蒂独立悬挂，简约但不简单；车体接地比上调，72% 接地比更加平稳，液压减震舒适性更佳，履带采用高厚度带基，相对于工程带具有良好的柔韧性，杜绝可工程带高速运动带来的高频抖动，能更高的保护车载设备。



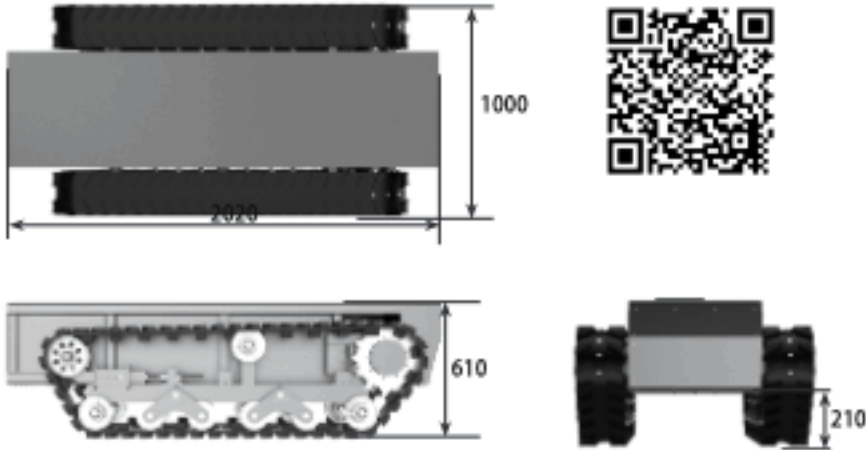
配套中 可选配置	主控型号	VCU (差速)			
	驱动器	JCDBL60150-1E		JCDBL60150-2E	
	电池	48V 80AH	48V 150AH		最大容量定制 300AH
	充电器	30A	30A		30A
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱 手持一体机
	加装支架				
可做升级	加高		调整功率		

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1850*1300*600mm/1650*1000*540mm (工程履带版)	底盘自重	450KG/300KG
运行速度	0~3.2KM/H/0-5.4km/h	离地间隙	190mm/180mm
主体材质	不锈钢 304/ 合金钢 / 高分子材料 / 铝	防护等级	IP54/IP64
表面处理	黑色喷塑 (磨砂)	额定功率	3000W*2
设计载重	350KG/300KG	额定扭矩	2*285NM
传动比	30	带宽	200mm
最大越障	320mm/250mm	最大爬坡	30° (可爬楼梯)



KOMODO-09 履带式单边底盘

KOMODO-09 是专门为农业场景开发的通用型电动履带机器人移动底盘。采用双电机差速驱动，搭载高功率电驱系统，通讯接口齐全。自主研发的悬挂拥有出色的抗扭强度和横向刚性，整车稳定性、运动性出色。专门为农田泥污环境设计，动力锂电池具有 BMS 电池保护系统。选用工程履带，路况适应能力强、免维护。

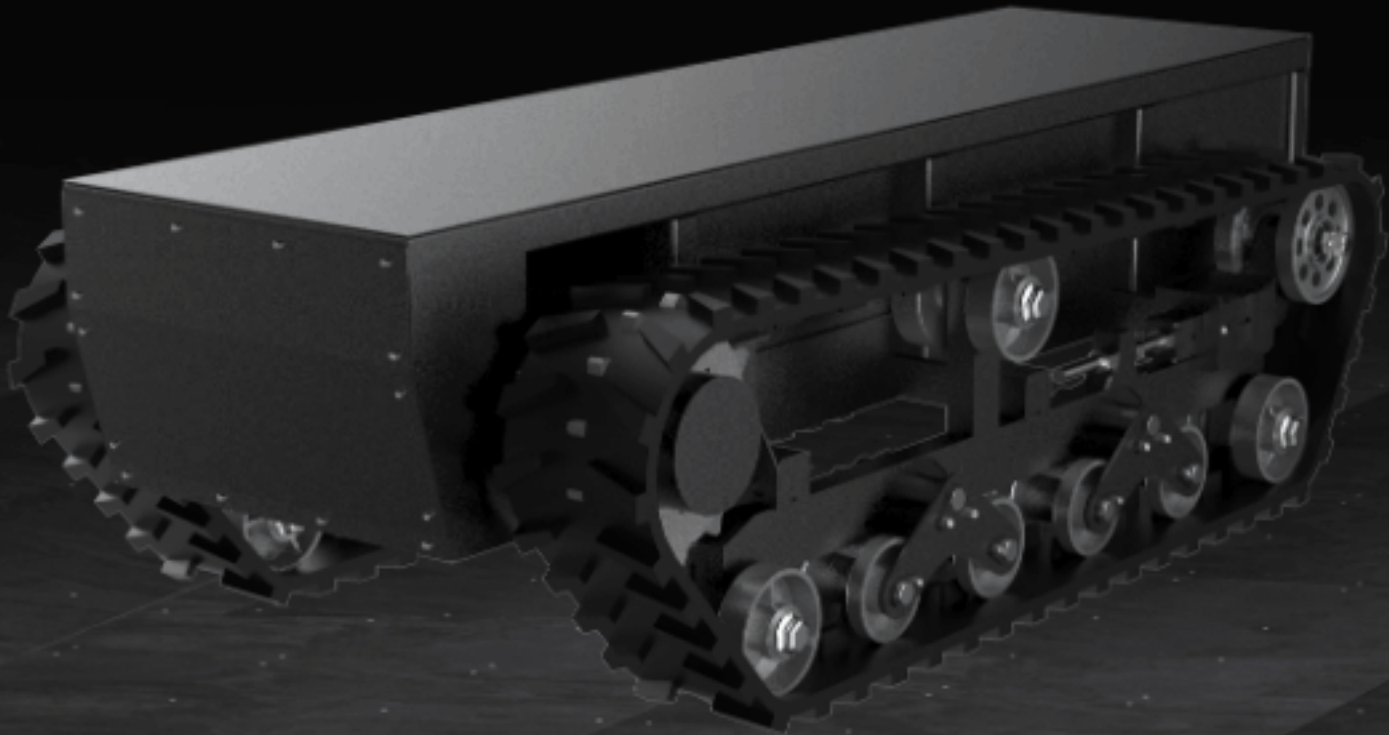


主控型号	VCU (差速)		
驱动器	JCDBL60150-1E	JCDBL60150-2E	
电池	48V 80AH	48V 150AH	最大容量定制 300AH
充电器	30A	30A	30A
遥控器	AT9	JC9 手持	JC9 视频定制控制一体机
加装支架	手持一体机		
可做升级	加高		调整功率

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	2020±5*1000±5*610±5mm	内舱尺寸	1450*430*300mm
额定功率	2*10000W	电机电压	72V
减速器速比	34	运行速度	0-4.5km/h
底盘自重	600KG	额定载重	1150KG
离地间隙	210±10mm	额定跨越	380mm
额定爬坡	30°	履带材质	优质橡胶内嵌钢丝钢板
减震系统	扭摆臂	防护等级	IP54 可做 IP64
带宽	200mm	额定越障	200mm (可做 300mm)

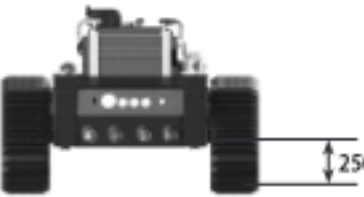
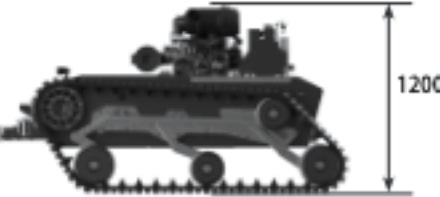
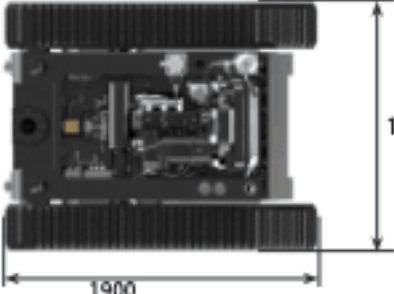


KOMODO - 09



KOMODO-10 中型履带式机器人底盘

Komodo-10 是一款油动液压机器人，主要由机器人本体、发动机、行走马达组成。整备战斗全重约为 1.2 吨。30Kw 柴油发动机匹配闭式液压系统、组合变量马达兼顾大扭矩和高速机动场景。底盘运动灵活，可选装多串齿轮泵，为破拆等工具提供液压源，一机多用。针对 1.2 吨整备质量优化的 6 减震克羅斯帶懸吊系統，具有良好避震效果；采用橡胶 + 凯夫拉纤维的摩擦带相对传统工程履带底盘，传动更平顺，更适合高速机动，为快速部署提供保障。车体大架采用轻量化设计，可搭配集水箱、消防水炮等组件，燃油箱、液压油箱、发动机现状组件高度集成，降低车身自重。油动液压底盘相对电动方案具有长期装备维护成本低，可快速部署，牵引力强等特点，是长时续航、高速机动及严酷场景使用的首要选择。

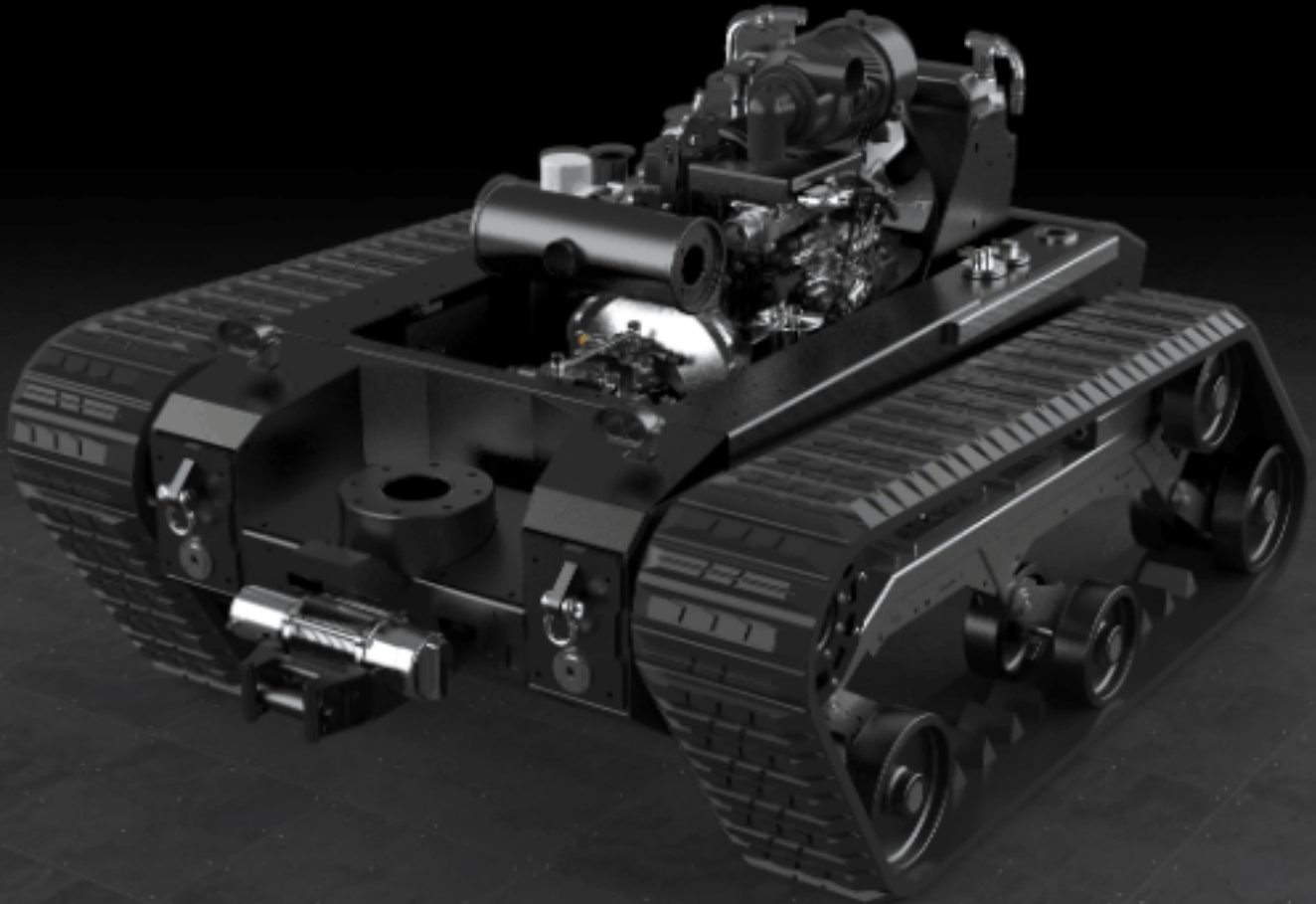


配套中可选配置	主控型号	VCU (差速)			
	驱动器	—			
	电池	12V 65AH			
	充电器	12V 10A		12V 30A	
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱 手持一体机
	加装支架				
可做升级	加宽		加高		

指标 ITEM	20Kw 参数	30Kw 指标	指标 ITEM	20Kw 参数	30Kw 指标
设计尺寸	1900*1500*1200mm	1900*1500*1400mm	减震系统	克里斯蒂 *6 绞牙避震	
运行速度	龟档速度 5KM/H 兔档速度 10KM/H		装机功率	23.5KW	32KW
底盘高度	250mm		额定扭矩	1000NM	1300NM
防护等级	IP64		燃油容量	30L	
表面处理	黑色喷漆 (无光)		燃油类型	柴油	
设计载重	350KG	500KG	集成阀块	定制	
液压油容量	35L		最大载重	500KG	600KG
液压过滤等级	10um 级		最大越障	300mm	300mm
额外输出液压源功率	15KW		最大跨越	600mm	
系统压力	25Mpa		最大涉水深度	300mm	
底盘自重	1000KG	1200KG	最大爬坡角度	30° (满足摩擦系数为前提)	
履带材质	优质橡胶内嵌凯夫拉纤维		最大侧倾稳定角	25° (连续运行小于 30S)	
主体材质	不锈钢 304/ 合金钢板 / 镀锌管 / 铝				

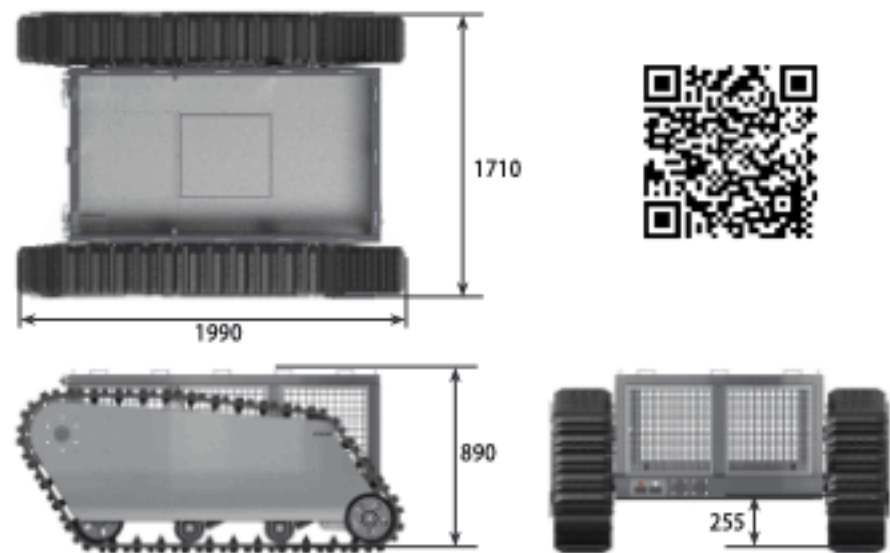


KOMODO - 10



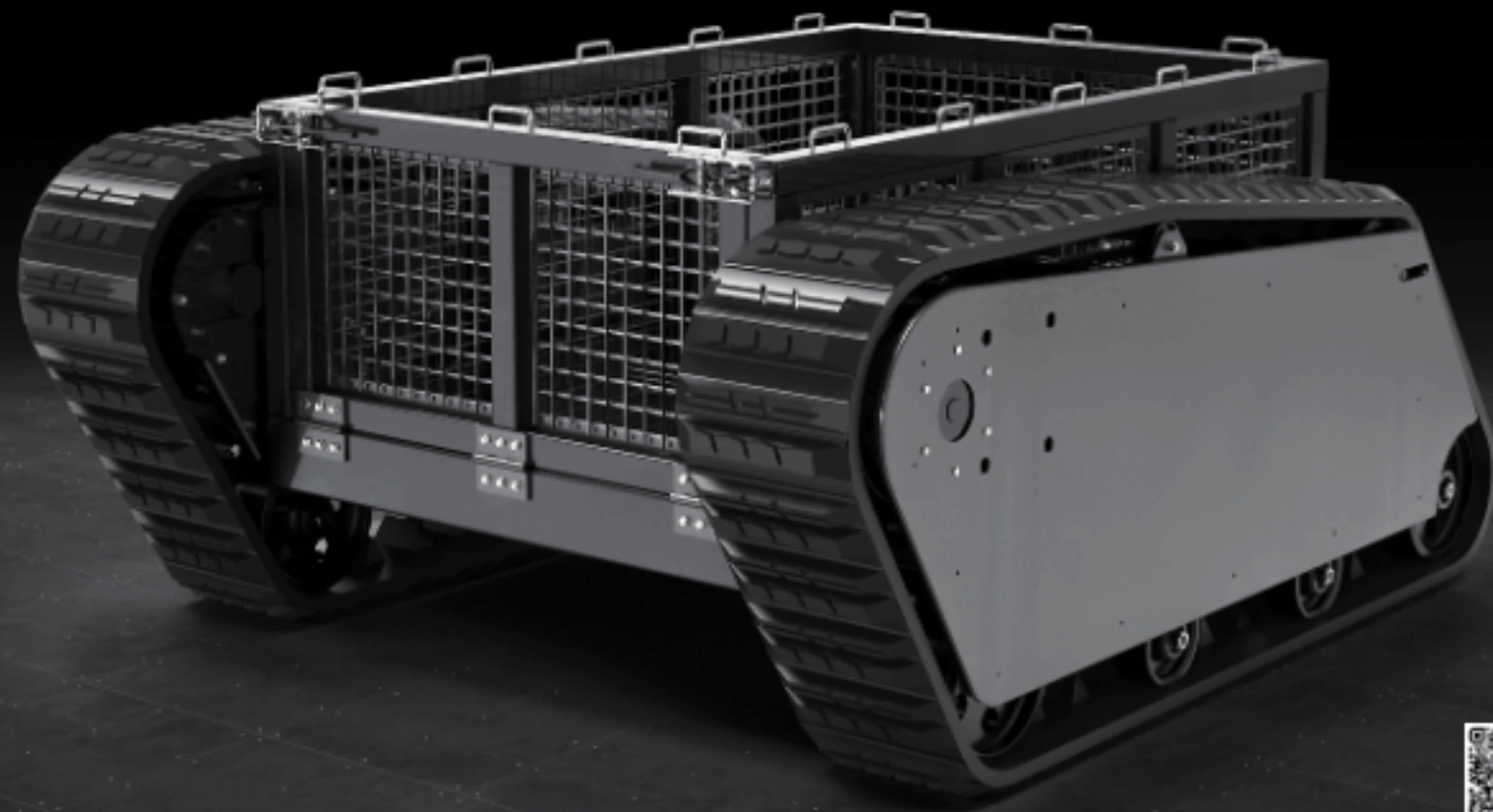
KOMODO-11 履带式单边底盘

KOMODO-11 是一款通用型履带式机器人底盘，整车采用单边履带动力设计，内部搭载高扭矩无刷电机，每侧的履带行走系统都独立配有电源、电机等动力装置，具有较高的空间利用率；适当的底盘高度和功率搭配，使得该车型通过性强、重心较低、运行平稳且传动效率高，适用于各个行业的设备移动方案，可以根据需要搭载不同的装置，并且能过快速更换，例如信息转接平台、侦查搜索平台、运送救护平台、排雷平台、无人机搭载平台、或者起重平台等装备。



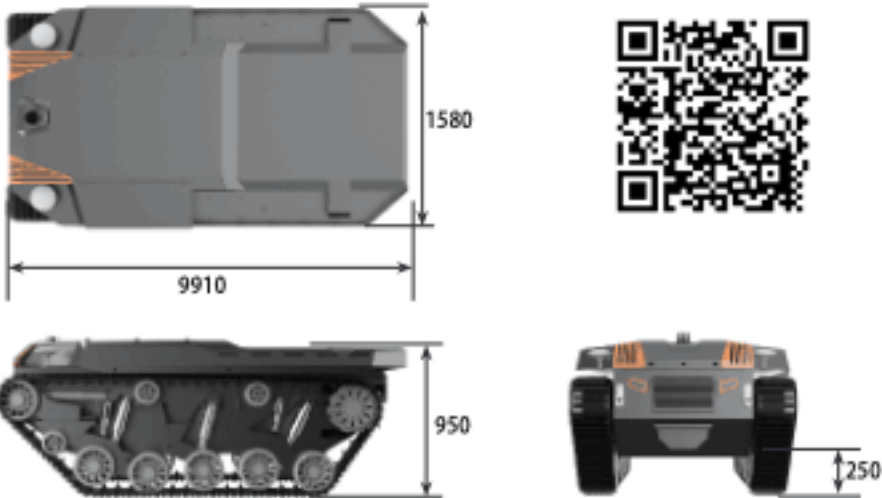
配套中 可选配置	主控型号	VCU（差速）				
	驱动器	JCAPT96015				
	电池	96V 100AH			96V 200AH	
	充电器	20A			30A	可调电源
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱	手持一体机
	加装支架					
	可做升级	加宽				

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1990±30*1710±10*890±25mm	电机电压	96V
额定功率	2*1500W	运行速度	0-14.5KM/H
减速器速比	16	额定载重	500KG
底盘自重	900KG	额定越障	400mm
离地间隙	255±25mm (看载重)	额定跨越	390MM (看重心)
最大爬坡	30°	履带材质	优质橡胶内嵌凯夫拉纤维
减震系统	左右独立共 8 个油压阻尼减震器	防护等级	IP54 可做 IP64
带宽	1280mm		
内舱尺寸	1460*945* 高无限制 mm		



KOMODO-12E 中型履带式机器人底盘

Komodo-12 无人平台，是一款中大型通用型电动线控履带式底盘平台。其车规级动力装置使其具备出色的运动性能，最大速度可达 20Km/h，最大载重超过 500KG，搭载 2 组 30KW 320V 电驱系统，总输出扭矩最大可达到 7200 牛米，强大的动力储备赋予了 Komodo-12 在各种地形中的绝对优势，为大载重、高速度以及复杂广域地形的场景提供了移动解决方案。搭载多种装配可满足侦查、巡检、环境部署、无人机移动坞站、应急救援等场景的无人化平台要求。



主控型号	VCU（差速）		
驱动器	JCAPT14A020		
电池	320V 100AH		
充电器	20A		可调电源
遥控器	AT9	JC9 手持	JC9 视频定制控制一体机
加装支架	可选		
可做升级	加宽	加高	调整功率

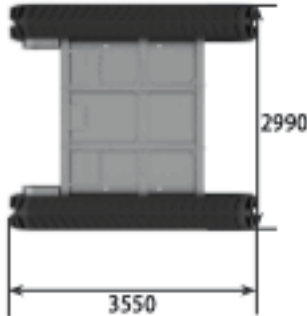
指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	2910±30*1580±10*950±50mm	额定载重	500KG
额定功率	2*30KW	额定越障	500mm
减速器速比	18	额定跨越	500mm（看重心）
底盘自重	1900KG	履带材质	优质橡胶内嵌凯夫拉纤维
离地间隙	250±50mm	防护等级	IP54 可做 IP64
最大爬坡	30°	驱动电池	DC320V100Ah
减震系统	左右独立共 6 个空气避震器	运行速度	0-20km/h
带宽	280mm		
控制电池	DC48V120Ah		
内舱尺寸	1280*850*600mm		
电机电压	320V		

KOMODO - 12E



KOMODO-13 大型履带式机器人底盘

KOMODO-13 是通用大型履带机器人移动底盘，采用双电机差速驱动，配直流电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全，为您提供卓越的驱动性能和出色的控制能力。该底盘功具有多种可定制配置，可胜任多种工况。采用工程履带，具备强大的路况适应能力，同时免维护也让使用更高效。外观如有需求可进行工业设计。该款适用于所有大负载履带底盘工作的使用场景，目前已广泛应用于无人运输、光伏清洁等特种机器人应用行业。

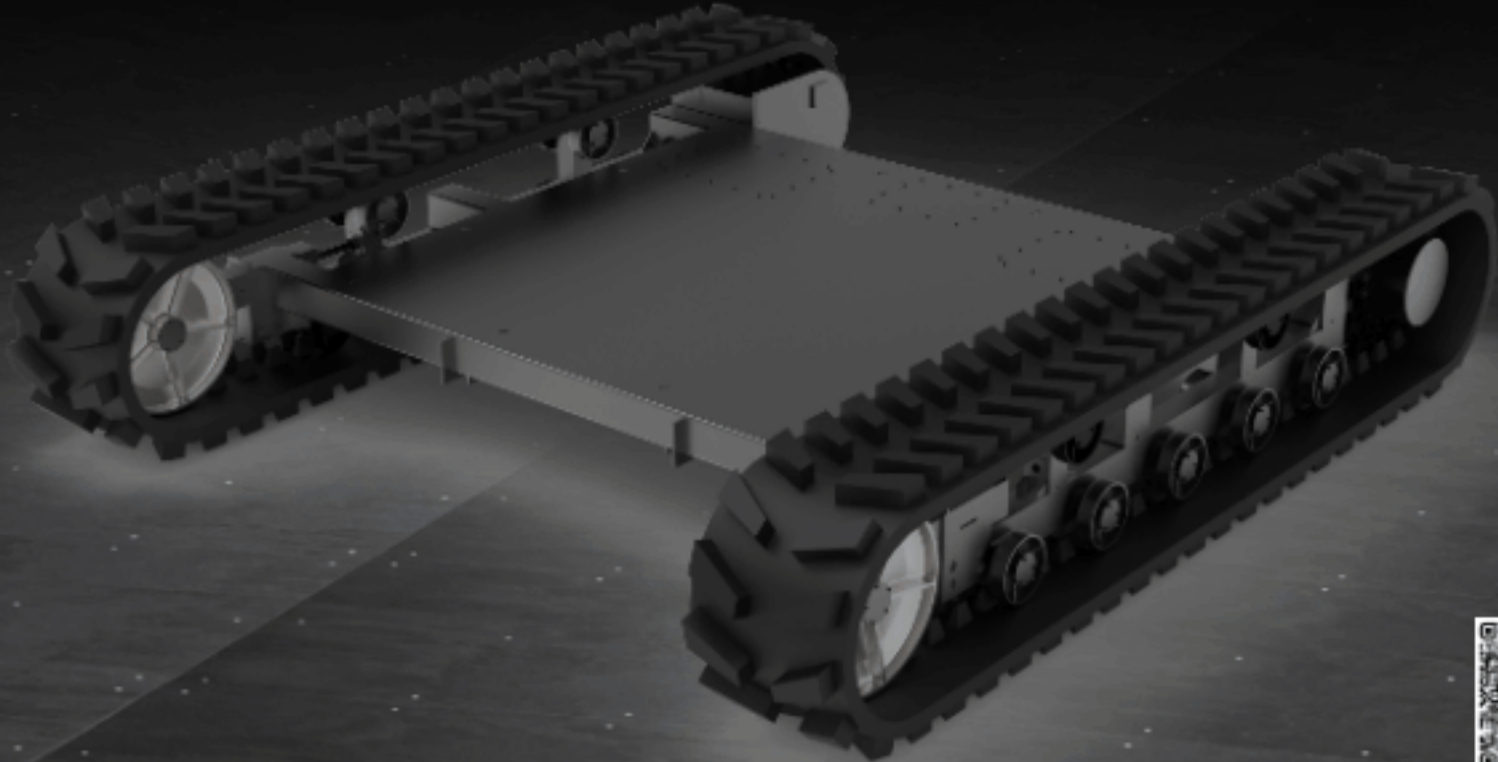


主控型号	VCU (差速)		
驱动器	JCAPT14A020		
电池	320V 100AH		
充电器	20A		可调电源
遥控器	AT9	JC9 手持	JC9 视频定制控制箱 手持一体机
加装支架	可选		
可做升级	加宽	加高	调整功率

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	3350±50*2990±10*690±10mm/2990(±50)*2010 (±10) *625 (±10) mm	额定载重	2600KG/2200KG
额定功率	2*15000W/2*15000W	额定越障	230mm/210mm
减速器速比	105/78	额定跨越	800mm (看重心) /780mm
底盘自重	1800KG/1700KG	防护等级	IP54 可做 IP64
离地间隙	280±10mm		
最大爬坡	30° /35°		
履带材质	优质橡胶内嵌钢丝钢板		
带宽	450mm/320mm		
运行速度	0-2.9km/h/0-3.1km/h		
内舱尺寸	无		



KOMODO-13



傲然物外 暢所欲言



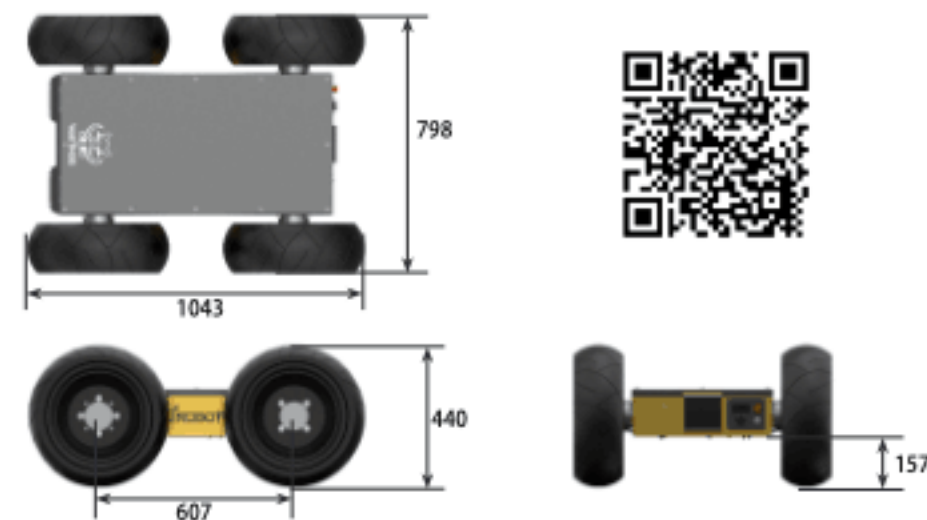
WARTHOG

WARTHOG轮式系列

傲然物外 暢所欲言

WARTHOG-01-S/M/L 四轮驱动差速转向底盘

WARTHOG-01 是通用型高度集成的轮式机器人底盘，整车将电池及 BMS 系统、电源模块（提供 24V、12V、5V 输出），直流无刷电机、高精度编码器及驱动器、刹车部件集中在底盘动力总成内。布局紧凑，为用户提供广阔的开发空间及想象空间。助您构建与众不同的机器人产品



配套中 可选配置	主控型号	VCU (差速)			
	驱动器	JCDBL2430-2E		JCDBL4850-2E	JCDBL4875-2E
	电池	24V 20AH	48V 30AH	48V 50AH	48V 80AH
	充电器	24V 5A	48V 10A	48V 15A	48V 30A
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱 手持一体机
	加装支架	—			
	可做升级	加宽		加高	

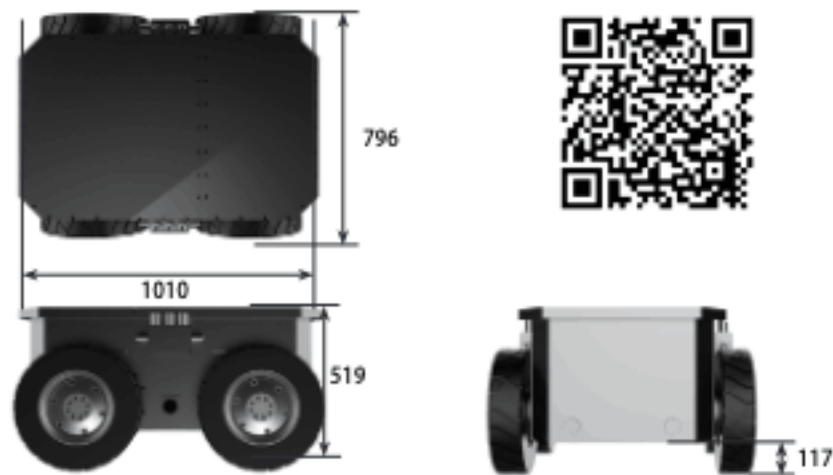
指标 ITEM	Warthog-01-S	Warthog-01-M	Warthog-01-L	指标 ITEM	Warthog-01-S	Warthog-01-M	Warthog-01-L
设计尺寸	550*598*310mm	908*708*310mm	1043*798*440mm	运行速度	5.4KM/H	5.4KM/H	10KM/H
底盘自重	40KG	60KG	100KG	表面处理	黄色喷塑		
主体材质	合金铜板 / 铝			防护等级	IP64		
离地高度	110mm/98mm		150mm	最大载重	50KG	100kg	150KG
转向方式	差速转向			最大跨越	150mm		200 mm
轴距	408mm	595mm	607mm	最大爬坡	30°		
最大越障	90mm	150mm	200mm	电机	24V 直流无刷电机	48V 直流无刷电机	
轮胎直径	310mm		440mm				
额定扭矩	16.5NM	40NM	70NM				
平台尺寸	400*360mm	695*384mm	844*430mm				

WARTHOG - 01-S/M/L



WARTHOG-01L-EX 四驱差速转向防爆轮式底盘

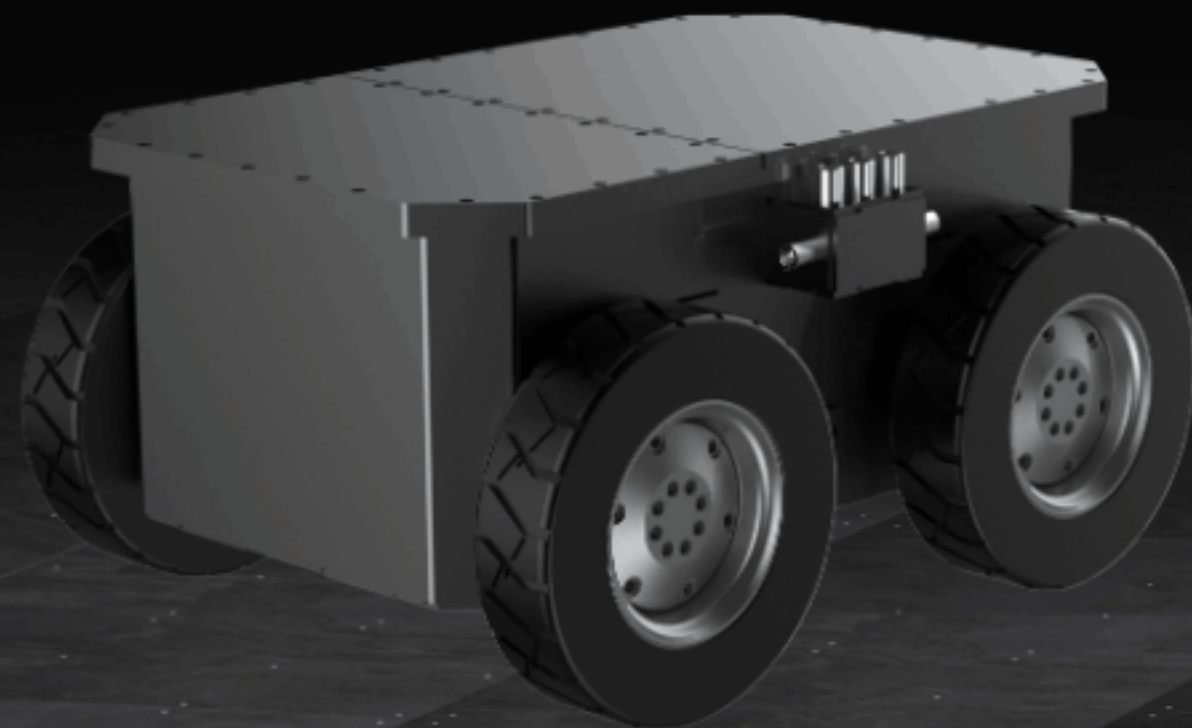
WARTHOG-01L-EX 是防爆轮式机器人移动底盘，现有 IIB,IIC 两种防爆等级。采用双电机四驱差速驱动，配直流无刷电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全。该底盘功能齐全且高度集成。具有多种可定制配置，可胜任多种工况。动力电池标配为 48V70Ah，并有 BMS 电池保护系统。轮胎选用防爆实心胎。路况适应能力强，免维护。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景，可广泛应用于石油化工、燃气等特种机器人应用行业



主控型号	VCU (差速)		
驱动器	JCDBL4875-2E	JCDBL60150-1E	
电池	48V 80AH	48V 100AH	
充电器	10A	15A	20A
遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频定制控制一体机
加装支架			
可做升级	加高	加宽	调整功率

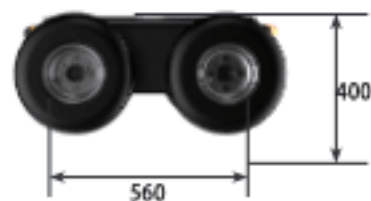
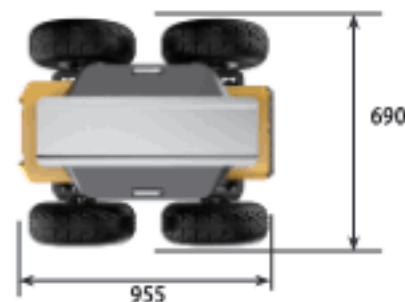
指标 ITEM	(防爆等级 IIB/IIC) 参数 DATA	指标 ITEM	(防爆等级 IIB/IIC) 参数 DATA
设计尺寸	1010*796*519mm/1028*836*547	减速器速比	35
底盘自重	360KG/450KG	电池	48V
离地间隙	117±15mm/100mm	离地高度	117mm/100mm
电机	2*2000W	最大跨越	100mm/80mm
额定载重	150KG	防护等级	IP54 可做 IP64
驱动轮直径	400mm		
最大爬坡	30°		
运行速度	0-5.4km/h		
底盘自重	360KG/450KG		

WARTHOG - 01L-EX



WARTHOG-02-M 四轮驱动有减震差速转向底盘

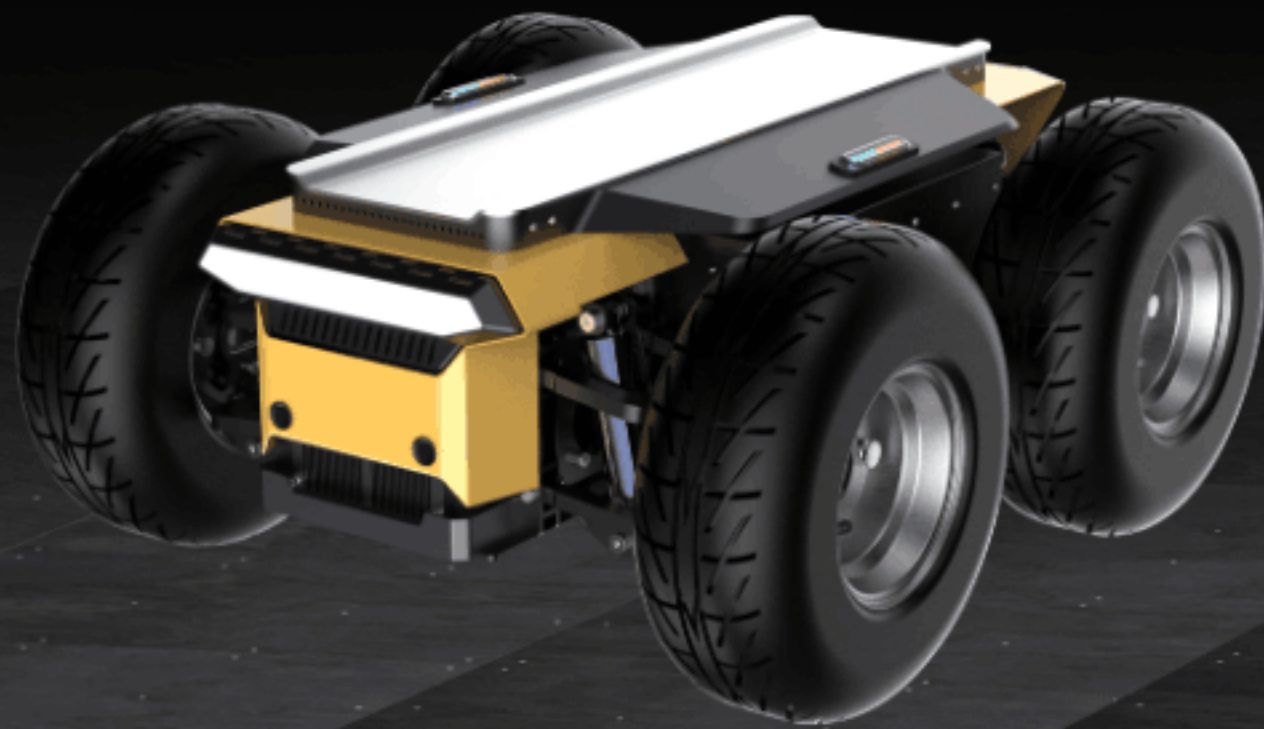
WARTHOG-02M 是通用型轮式机器人移动底盘，采用双电机四驱差速驱动，配直流无刷电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全。该底盘功能齐全且高度集成，具有多种可定制配置，可胜任多种工况。自主研发的双叉臂悬挂拥有出色的抗扭强度和横向刚性整车稳定性。运动性出色，通过性高。动力电池标配为 48V30Ah（可选配 48V60Ah），并有 BMS 电池保护系统。轮胎选用防爆实心胎，路况适应能力强，免维护。壳体外观进行了精心的工业设计，便于用户搭载电器设备。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景，可广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特种机器人应用行业。



配套中 可选配置	主控型号	VCU（差速）				
	驱动器	JCDBL4850-2E		JCDBL4875-2E		
	电池	48V 30AH		48V 50AH		
	充电器	10A	15A		30A	
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱	手持一体机
	加装支架					
	可做升级	加宽		加高		

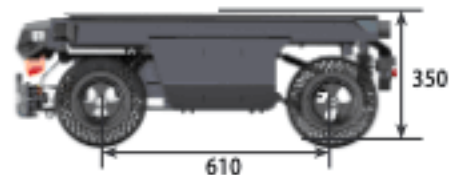
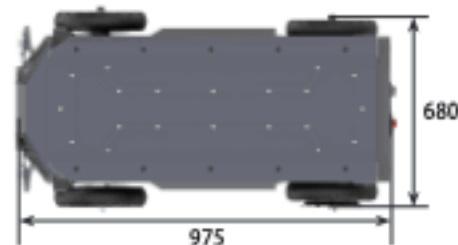
指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	955*690*400mm	减速器速比	20
底盘自重	139KG	电池	48V
离地间隙	125±15mm	离地高度	110mm
电机	2*1500W	最大跨越	130mm
额定载重	125KG		
驱动轮直径	390mm		
最大爬坡	≥ 30°		
运行速度	0~5.5KM/H		
底盘自重	120KG		
防护等级	IP54 可做 IP64		

WARTHOG - 02M



WARTHOG-03-2200-S 阿克曼转向轮式减震底盘

WARTHOG-03-2200S 是通用型阿克曼轮式机器人移动底盘，采用前阿克曼转向后整体桥差速驱动。该底盘功能齐全且高度集成，具有多种可定制配置，可胜任多种工况。自主研发的前悬挂结构紧凑设计独特，采用双摆臂左右平衡，推杆式单减速横置设计，使整车稳定性与通过性得到大幅提升和优化。后驱动力配置方面，采用整体差速硬桥，配直流无刷电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全。动力电池标配为 24V30Ah，并有 BMS 电池保护系统。刹车系统配置为前盘后鼓，起到行车和驻车制动的功能。轮胎选用防爆实心胎，路况适应能力强、免维护。壳体外观进行了精心的工业设计，壳体内部空间宽大，便于用户搭载电器设备。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景，可广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特种机器人应用行业。



配套中 可选配置	主控型号	VCU (阿克曼)			
	驱动器	JCDBL4850-1E		JCLS-15010BK	
	电池	24V 30AH		24V 50AH	
	充电器	24V 5A		24V 10A	
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱 / 手持一体机
	加装支架	多功能扩展支架			
	可做升级	加长	加高	增加支架	

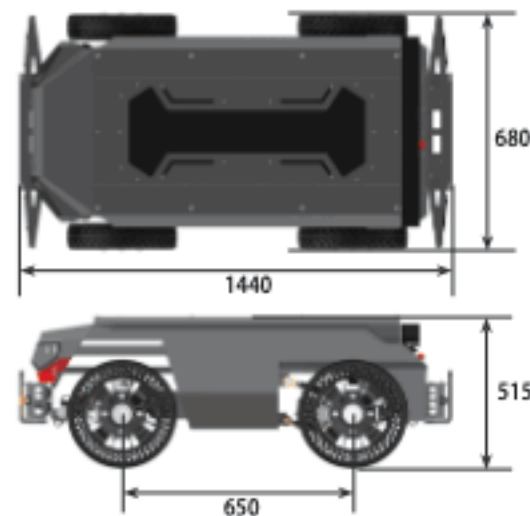
指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	975*680*350mm	电池容量	24V30AH
底盘自重	45KG	内仓尺寸	280*746*64mm
轮胎类型	免充气防爆橡胶胎 / 8in	运行速度	0-9KM/H
主体材质	碳钢 / 合金钢板 / 铝	底盘高度	100mm
减震系统	前独立拖曳臂、后多连杆整体桥	防护等级	IP64
驱动电机	24V300W 直流无刷电机	表面处理	喷漆 / 喷塑
后桥减速比	1:20	设计载重	50KG
最大越障	50mm	最大爬坡	15°
刹车配置	驻车制动	转弯半径	1.8m
驻车制动 (有、无)	有	续航里程	40KM

WARTHOG - 03-2200S



WARTHOG-03-2200-M 阿克曼转向轮式减震底盘

WARTHOG-03-2200M 是通用型轮式机器人移动底盘，采用前阿克曼转向整体桥差速驱动。该底盘功能齐全且高度集成，具有多种可定制配置，可胜任多种工况。自主研发的前悬挂结构紧凑设计独特，采用双 A 臂左右平衡推杆式半减摆置设计，使整车稳定性与通过性得到大幅提升和优化。后驱动力配置方便，采用整体差速硬桥，配直流无刷电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全。动力锂电池标配为 48V30Ah，并有 BMS 电池保护系统。刹车系统配置为前盘后鼓，起到行车和驻车制动的功能。轮胎选用防爆实心胎，路况适应能力强、免维护。壳体外观进行了精心的工业设计，壳体内部空间大，便于用户搭载电器设备。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景，可广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特种机器人应用行业。



配套中 可选配置	主控型号	VCU (阿克曼)			
	驱动器	JCDBL4850-1E		JCLS-15010BK	
	电池	48V 30AH		48V 50Ah	
	充电器	48V 10A	48V 15A		48V 30A
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱
	加装支架	手持一体机			
可做升级	加长	加高		增加支架	

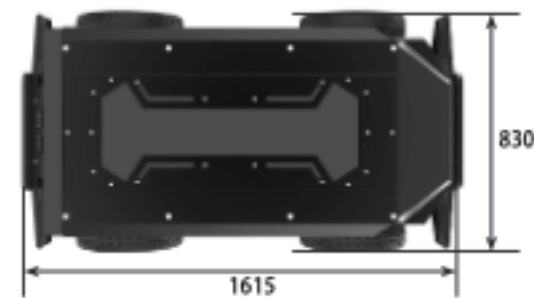
指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1440*680*515mm	电池容量	48V30/50Ah
底盘自重	115KG	内仓尺寸	350*268*220mm
轮胎类型	免充气防爆实心橡胶胎 /3.0-8in	运行速度	0-17KM/h
主体材质	碳钢 / 合金钢板 / 铝	离地间隙	165MM
阻尼减震器	前 1、后 2	防护等级	IP54
驱动电机	48V1000W 直流无刷电机	表面处理	喷漆 / 喷塑
后桥减速比	1 : 10/1:20(双速)	设计载重	100KG
最大越障	150mm	最大爬坡	8°
刹车配置	前盘后鼓	转弯半径	2.2m
驻车制动 (有、无)	有	续航里程	40km

WARTHOG - 03-2200M



WARTHOG-0-2200-L 阿克曼转向轮式减震底盘

WARTHOG-03-2200L 是通用型轮式机器人移动底盘，采用前阿克曼转向后整体桥差速驱动。该底盘功能齐全且高度集成，具有多种可定制配置。可胜任多种工况。自主研发的前悬挂结构紧凑设计独特，采用双 A 臂左右平衡推杆式半减差速横置设计，使整车稳定性与通过性得到大幅提升和优化。后驱动力配置方面，采用整体差速硬桥，配直流无刷电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全。动力锂电池标配为 48V30Ah，并有 BMS 电池保护系统。刹车系统配置为前盘后鼓，起到行车和驻车制动的功能。轮胎选用防爆实心胎，路况适应能力强，免维护。壳体外观进行了精心的工业设计，壳体内部空间大，便于用户搭载电器设备。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景。可广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特种机器人应用行业。

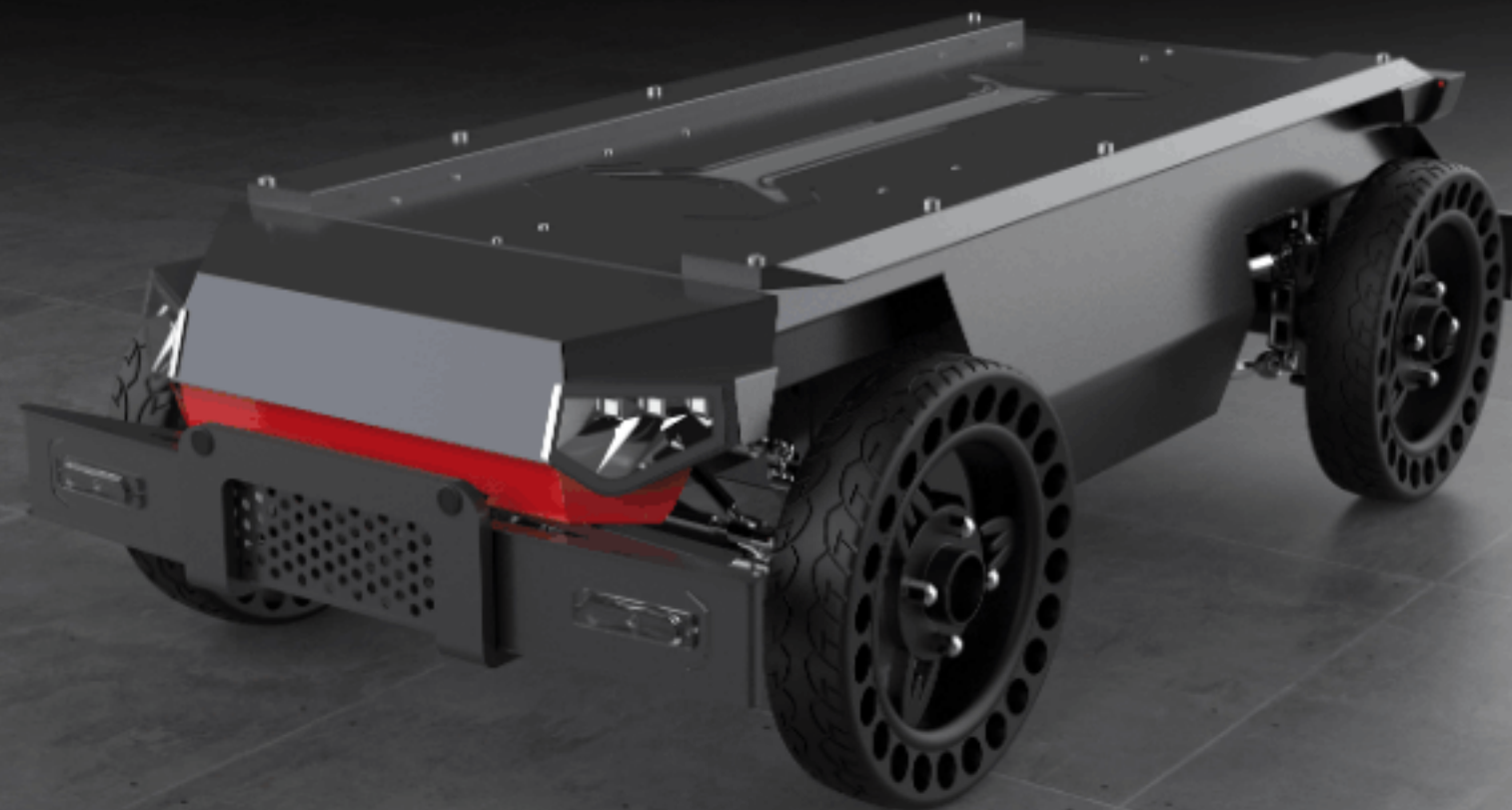


主控型号	VCU (4400)	
驱动器	转向驱动器	驱动驱动器
电池	48V 30AH	48V 50Ah
充电器	10A	15A
遥控器	AT9	视频手持一体机
加装支架		
可做升级	长度宽度调整	高度调整

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1615*830*480mm	内仓尺寸	1250*435*100mm
底盘自重	160KG	离地间隙	130MM
轮胎类型	免充气防爆实心橡胶胎 /3.0-10in	最大越障	120mm
主体材质	碳钢 / 合金钢板 / 铝	表面处理	喷漆 / 喷塑
阻尼避震器	前 2、后 2	设计载重	300KG
驱动电机	48V1650W 直流无刷电机	最大爬坡	10°
后桥减速比	两档 1：10/1：20	转弯半径	2.5m
电池容量	48v30/50/100Ah	刹车配置	驻车制动
防护等级	IP54	驻车制动（有、无）	有
运行速度	0-21km/h	续航里程	20km

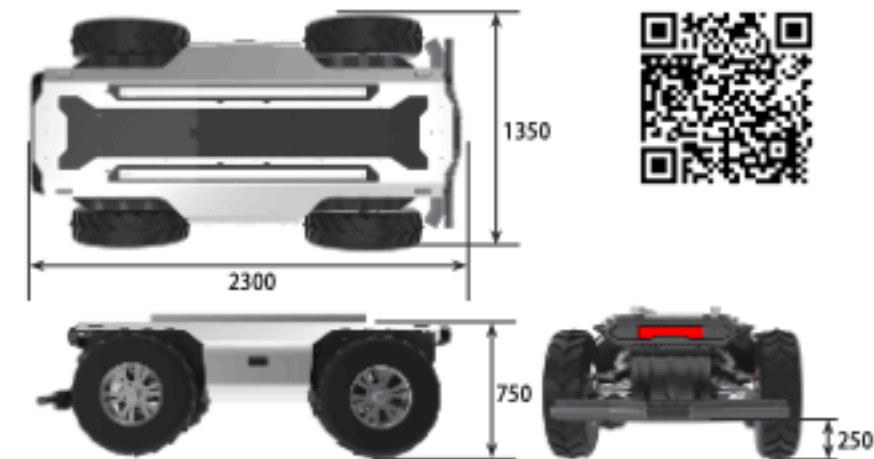


WARTHOG - 03-2200L



WARTHOG-03-4200L 阿克曼转向四驱两转有悬挂轮式底盘

Warthog-03-4200L 是一款四驱两转向(前桥转向)的轮式机器人移动底盘,采用独立电机转向以实现汽车式阿克曼转向;采用四轮独立悬挂,提升车身承载能力同时增加车身稳定性;前后桥两轮分别采用差速装置,增强车辆过弯性能;上方搭载铝型材平台,利于客户上装设备的固定安装,实用性增加;出厂自带前后大灯、周边爆闪,电池舱门可从一侧开启,便于安装和拆卸电池。



指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	2300*1350*750mm	表面处理	喷漆 / 喷塑
底盘自重	550KG	设计载重	300KG
主体材质	碳钢 / 合金钢板 / 铝 / ABS 等	最大爬坡	>15°
减震系统	前后独立悬挂减震	转弯半径	< 5m
电机选用	72V7500W 3000rpm×2 伺服电机		
主减速比	1:12		
最大越障	> 150mm		
底盘高度	> 250mm		
运行速度	0-20KM/H		
防护等级	IP64		

WARTHOG - 03-4200L



WARTHOG-02L 四轮驱动有减震差速转向底盘

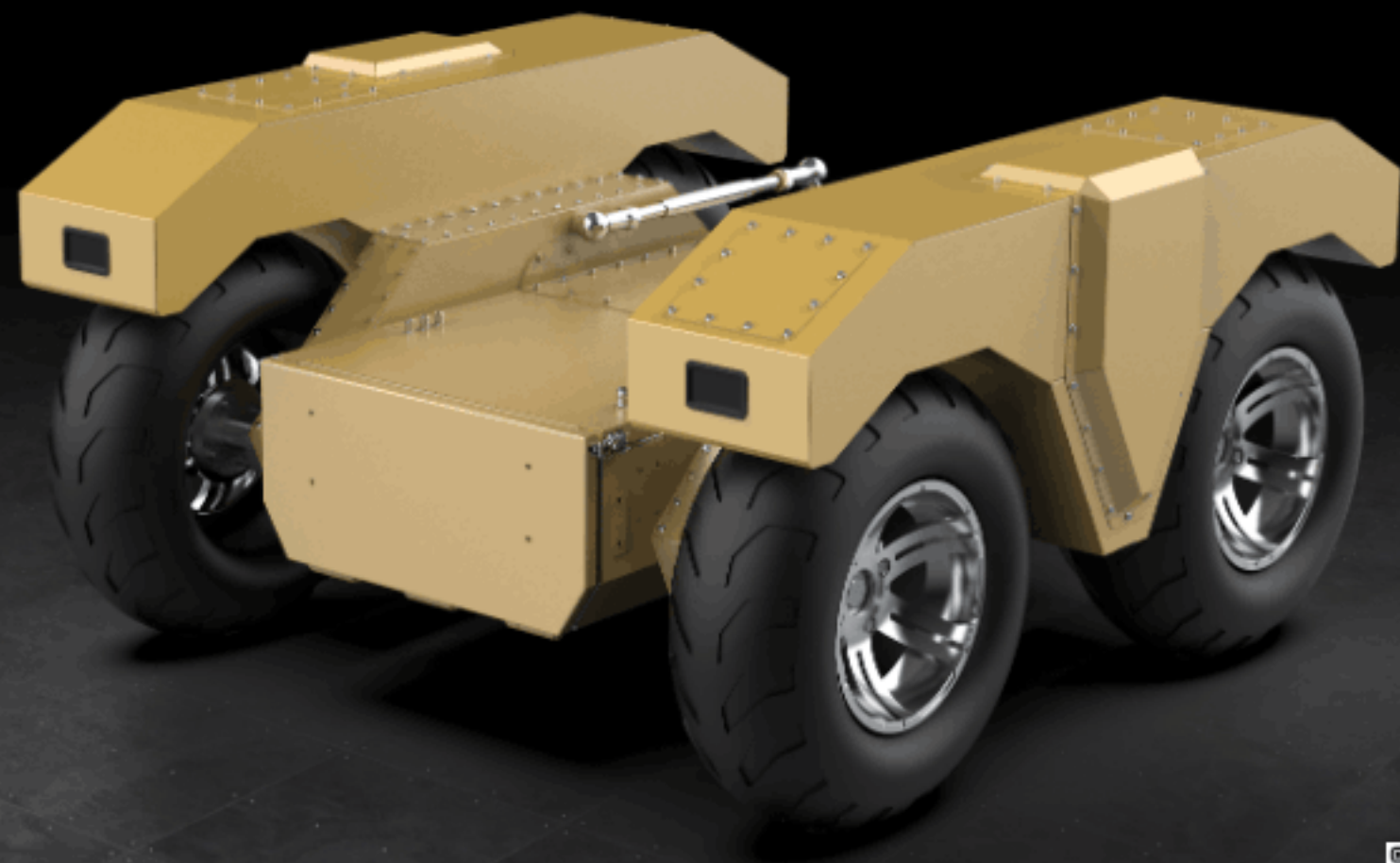
WARTHOG-02L 是通用型轮式机器人移动底盘，采用双电机四驱差速驱动，整车最大输出扭矩可达 2200N·m，配直流无刷电机及驱动器，电机有编码器，驱动器通讯接口齐全。该底盘功能齐全且高度集成，具有多种可定制配置，可胜任多种工况。自主研发的摆摆臂悬挂拥有出色的抗扭强度和横向刚性整车稳定性，运动性出色，通过性高。动力电池标配为 72V100Ah，并有 BMS 电池保护系统。壳体外观进行了精心的工业设计，便于用户搭载电器设备。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景，可广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特种机器人应用行业。



配套中 可选配置	主控型号	VCU (差速)				
	驱动器	JCAPT60015				
	电池	60V 160AH				
	充电器	60V 30A				
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱	手持一体机
	加装支架					
可做升级	加高			调整功率		

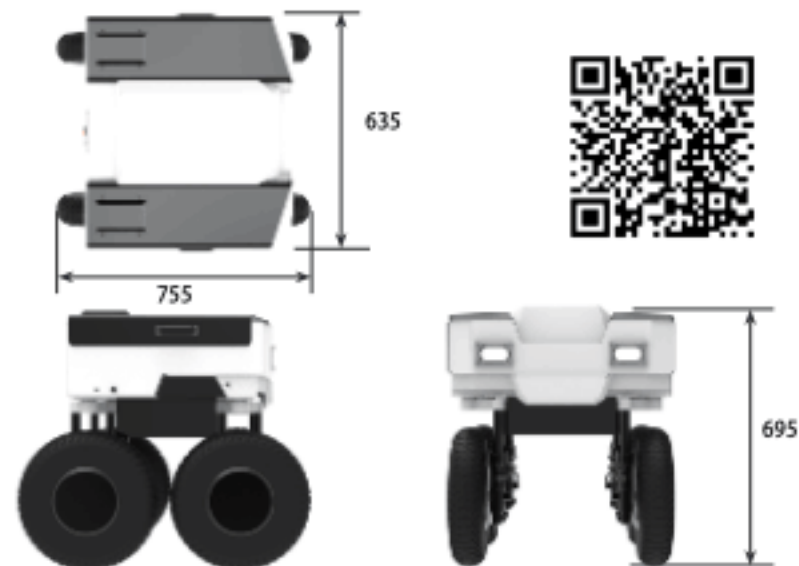
指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1530 (±5) *1485 (±5) *830 (±5) mm	运行速度	0-15km/h
额定功率	2*8000W	额定载重	250KG
减速器速比	25	额定越障	210mm
底盘自重	500KG	额定跨越	300mm (看重心)
离地间隙	210±50mm	轮材质	优质橡胶
最大爬坡	30°	防护等级	IP54 可做 IP64
减震系统	摆摆臂		
轮直径	630mm		
内舱尺寸	无		
电机电压	72V		

WARTHOG - 02L



WARTHOG-03-4400M

WARTHOG-03-4400M 是通用型四轮转向移动机器人底盘。采用四轮独立驱动、独立转向、独立避震悬挂的结构形式，转向方式灵活可变，可前后移动、横向移动、原地转向以及阿克曼转向。该底盘结构紧凑简练皮实耐用。驱动采用电动伺服轮毂，轮胎可选用防爆实心胎和充气胎，路况适应能力强、便于维护。动力锂电池组为 48V30Ah，并有 BMS 电池保护系统。壳体外观进行了精心的工业设计，壳体内部空间大，便于用户搭载附属设备。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景，可胜任多种工况和应用场景，被广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特种机器人应用行业。



配套中 可选配置	主控型号	VCU (4400)	
	驱动器	转向驱动器	驱动驱动器
	电池	48V30AH	48V30AH
	充电器	10A	10A
	遥控器	AT9	视频手持一体机
	加装支架		
	可做升级	长度宽度调整	高度调整

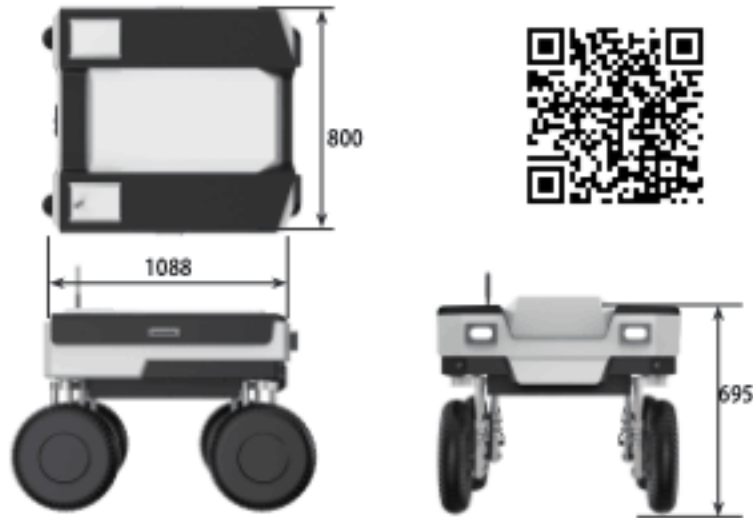
指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	755*635*695mm	运行速度	0-15km/h
底盘自重	130KG	底盘高度	400
主体材质	碳钢 / 合金钢板 / 铝	防护等级	IP54
轮胎类型	橡胶胎 / 13in	表面涂装	喷漆 / 喷塑
阻尼避震器	4 副	设计载重	100kg
驱动电机	48v800w 直流无刷 *4	最大爬坡	20°
驱动电机扭矩	额定 15N.m*4	越障高低	120mm
额定转速	200RPM	驻车制动 (有、无)	无
刹车配置	轮毂电子刹车		
内舱尺寸	400*400*200		

WARTHOG - 03-4400M



WARTHOG-03-4400L

WARTHOG-03-4400L 是通用型四轮四转向移动机器人底盘。采用四轮独立驱动、独立转向、独立避震悬挂的结构形式。转向方式灵活可变，可前后移动、横向移动、原地转向以及阿克曼转向。该底盘结构紧凑简练皮实耐用。驱动采用电动伺服轮载，轮胎可选用防爆实心胎和充气胎，路况适应能力强、便于维护。动力锂电池标配为 48V30Ah，并有 BMS 电池保护系统。壳体外观进行了精心的工业设计，壳体内部空间大，便于用户搭载附属设备。本底盘适用于所有适合轮式底盘工作的使用场景，可胜任多种工况和应用场景，被广泛应用于侦查、巡检、勘探、科研、教学等特种机器人应用行业。



配套中 可选配置	主控型号	VCU (4400)	
	驱动器	转向驱动器 驱动驱动器	
	电池	48V30AH	48V50AH
	充电器	10A	15A
	遥控器	AT9	视频手持一体机
	加装支架		
	可做升级	长宽调整	高度调整

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1088*800*695mm	底盘高度	400mm
底盘自重	150KG	防护等级	IP54
主体材质	碳钢 / 合金钢板 / 铝	表面处理	喷塑 / 喷漆
轮胎类型	橡胶胎 /15in	内舱尺寸	600*600*200
电机选用	48V 800W 直流无刷电机 *4	运行速度	0-15km/h
阻尼避震器	4 副	最大爬坡	20°
额定转速	200RPM	越障高低	120mm
刹车配置	轮毂电子刹车	驻车制动（有、无）	无
设计载重	100KG		
驱动电机扭矩	15N·M*4		

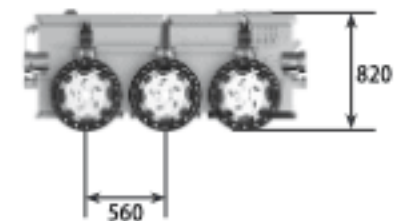
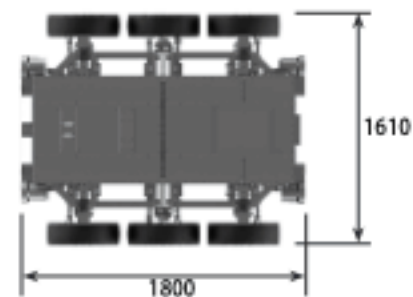


WARTHOG - 03-4400L



WARTHOG-03-6400H-EX (防爆轮式底盘)

Warthog 六轮底盘是基于 Warthog6600 开发的防爆轮式底盘, 采用六轮设计, 四轮驱动、四轮转向设计, 在车控 VCU 的协同控制下, 实现机器人蛇形机动、原地转向等高灵活动作。还具备原地掉头、起伏路、起伏路行驶功能。整车具有续航时间长、机动灵活、速度快、载重大的特点。是中大型大载重防爆移动机器人底盘的超高性价比选择。

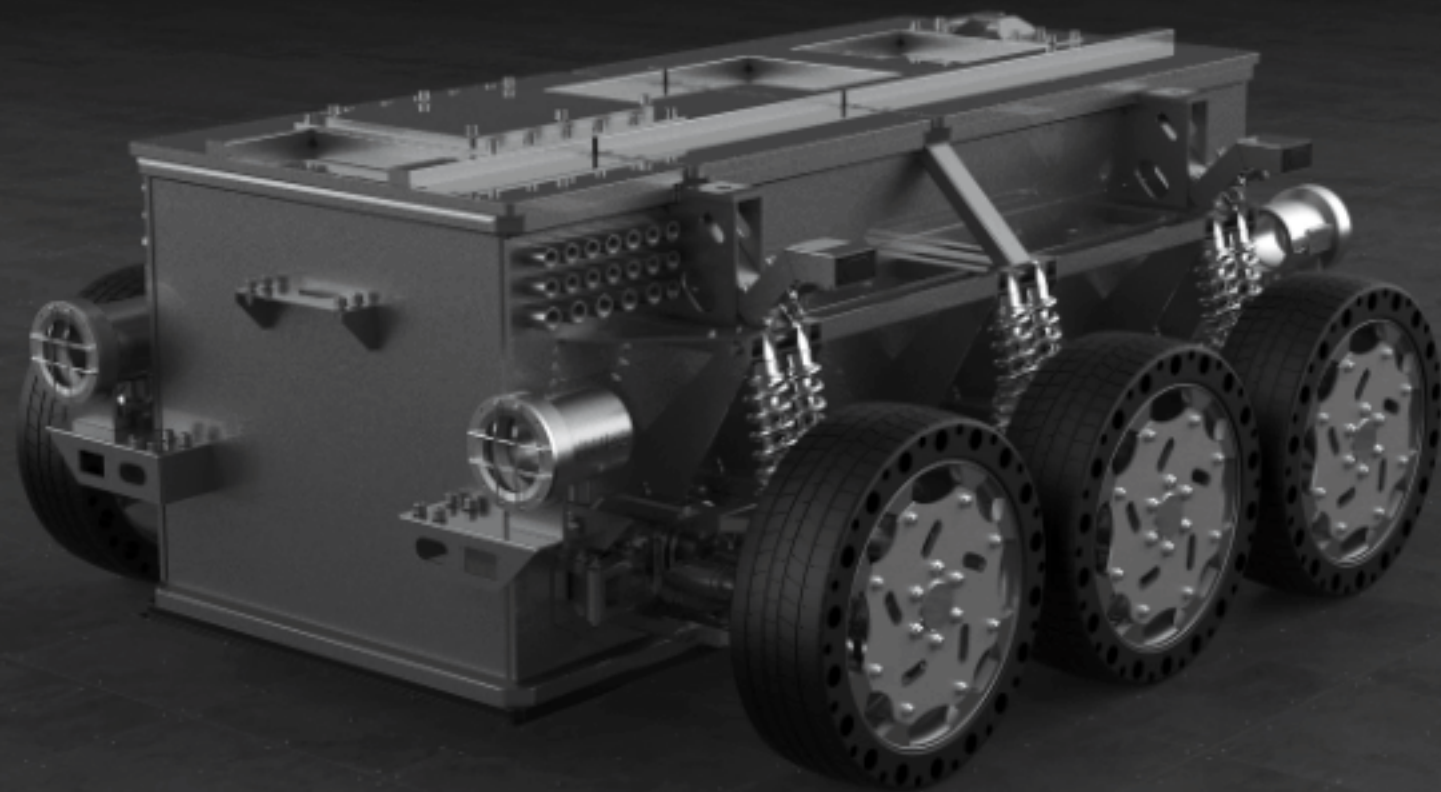


配套中可选配置	主控型号	VCU (多轮多转)			
	驱动器	转向驱动 *4+ 驱动电机 *4			
	电池	48V 100AH			
	充电器	30A			
	遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频定制控制一体机	手持一体机
	加装支架				
可做升级	加高		调整功率		

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	1840mm*1610mm*820mm	底盘高度	100mm
底盘自重	2200KG	防爆等级	EX(IIa) I T6
主体材质	碳钢 / 合金钢板	表面处理	喷漆 / 喷塑
轮胎类型	橡胶胎 / 直径 510mm	驻车制动	抱闸
电机选用	96V 6KW 直流无刷电机		
最大越障	100mm		
最大爬坡	15°		
运行速度	6KM/H		
设计载重	< 500KG		
额定扭矩	4*400N · M		

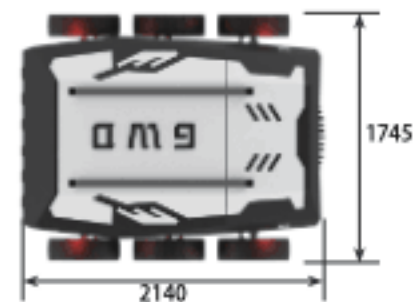


WARTHOG - 03-6400H-EX



WARTHOG-03-6600L (6 轮底盘)

Warthog03-6600L 是一款通用型履带式机器人底盘。整车采用可升降悬架设计。内部搭载高扭矩无刷电机。采用 6×6 自适应底盘。六轮独立转向。底盘可原地旋转、侧向滑移。该车型通过性强、重心 较低、运行平稳且传动效率高。适用于各个行业的设备移动方案。特别适合搭载摄影器材和具有平稳性要求的移动机器人。例如：侦查、巡检、勘探、消防等特种机器人行业。



配套中 可选配置	主控型号	VCU (6600)	
	驱动器	转向驱动器 驱动驱动器 升降驱动器	
	电池	96V100AH	96V200AH
	充电器	10A	15A
	遥控器	AT9	手持视频一体机
	加装支架		
	可做升级	功率调整	运动模式减增配

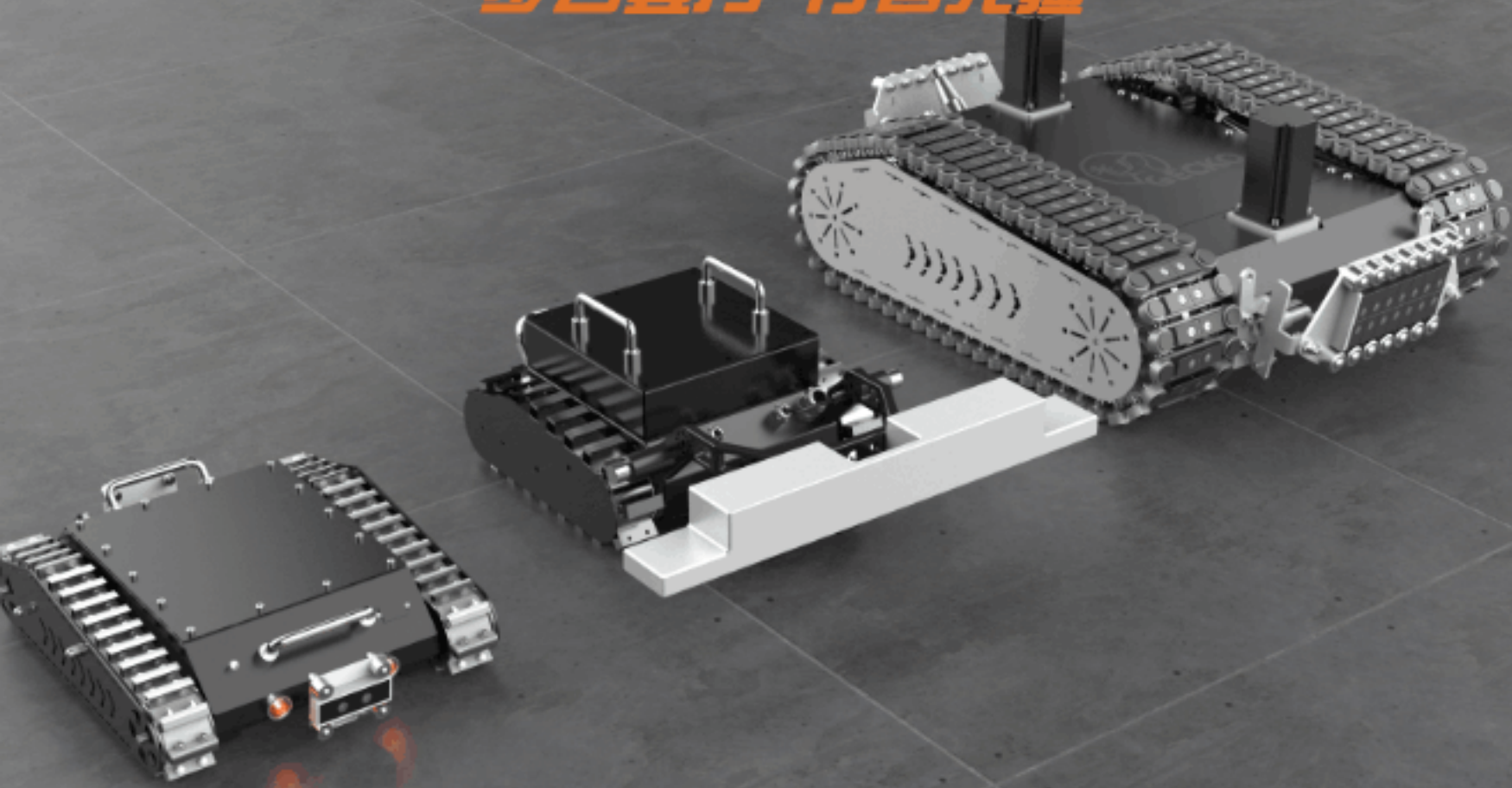
指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	2140mm*1745mm*870mm	整备质量	900kg
底盘自重	900KG	额定载重	300kg (max500KG)
轮距	1610mm	10KM/H 续航时间	2H
轴距	600mm	运行速度	20km/h
最小离地间隙	132mm	驱动方式	六电机六轮驱动
最大越障	200mm	功率	6*6KW
最大跨越	500mm	最大爬坡角度	30°
最小转弯半径	1000mm	防护等级	IP65
轮胎最大转向角度	38°	额定功率	6KW
车辆侧向滑移角度	26°	额定电压	96V



WARTHOG - 03-6600H



步云登月 行者无疆

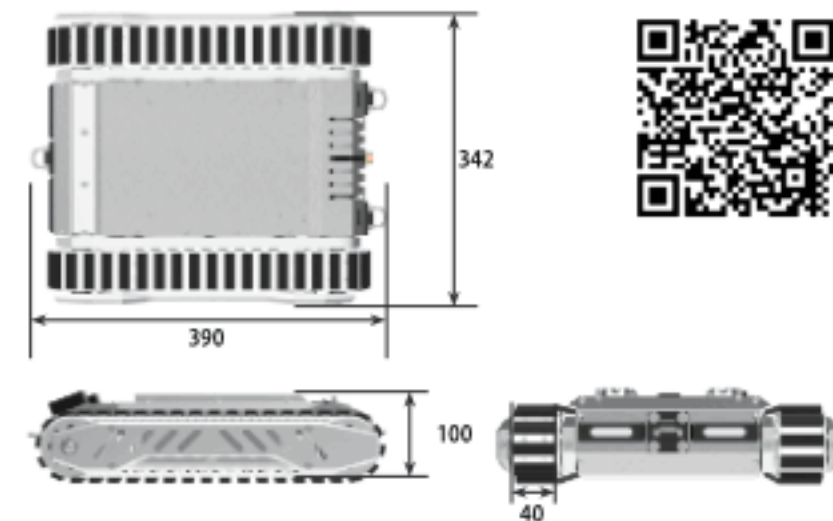


GECKO爬壁系列

步云登月 行者无疆

GECKO-MA360A 小型磁吸爬壁履带式机器人

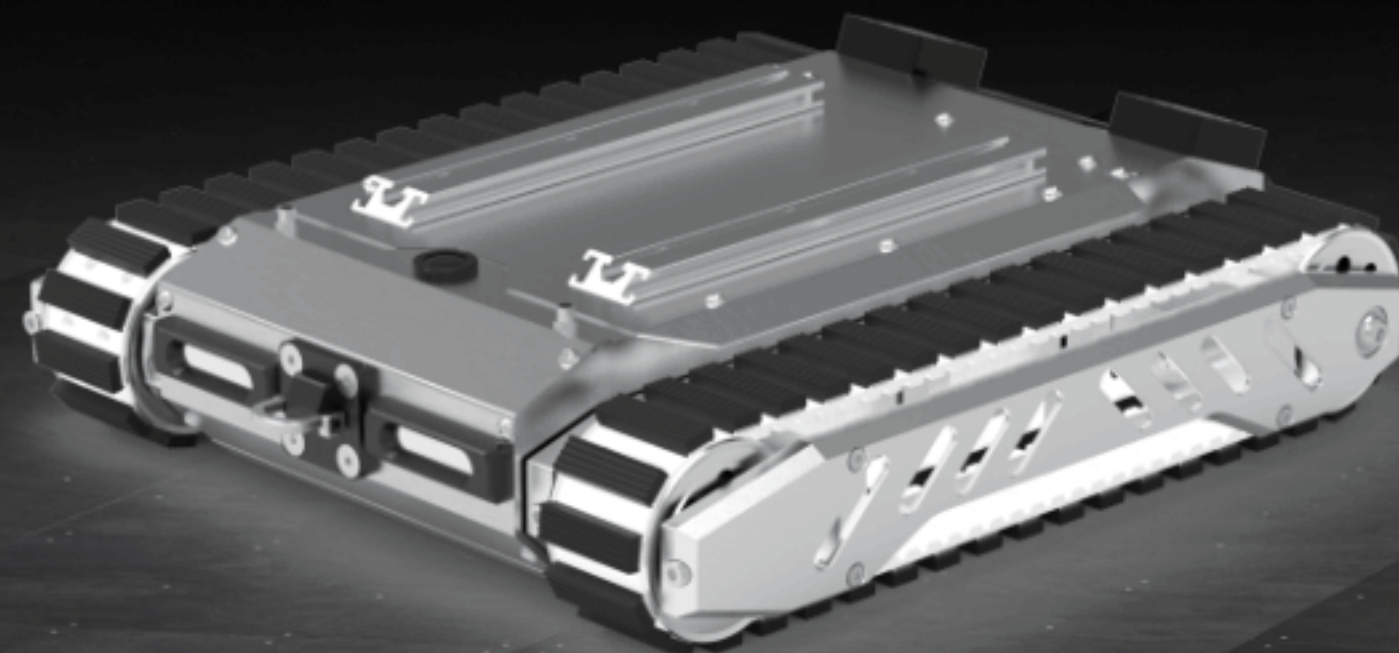
解放劳力，消除危险。MA-360 适用于吸附在墙壁上的高空作业。使用两台空心杯减速电机使车体具有大动力，体积小，灵活方便的特点；采用永磁铁磁体构成履带为工作提供了吸力保障。还可根据客户要求搭载小型设备，成为一款专属您的机器人产品。



主控型号	差速				
驱动器	高压电调				
电池	24V 10AH		24V 30AH		
充电器	12V 3A		12V 5A		
遥控器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱	手持一体机
加装支架					
可做升级	增大吸附力				

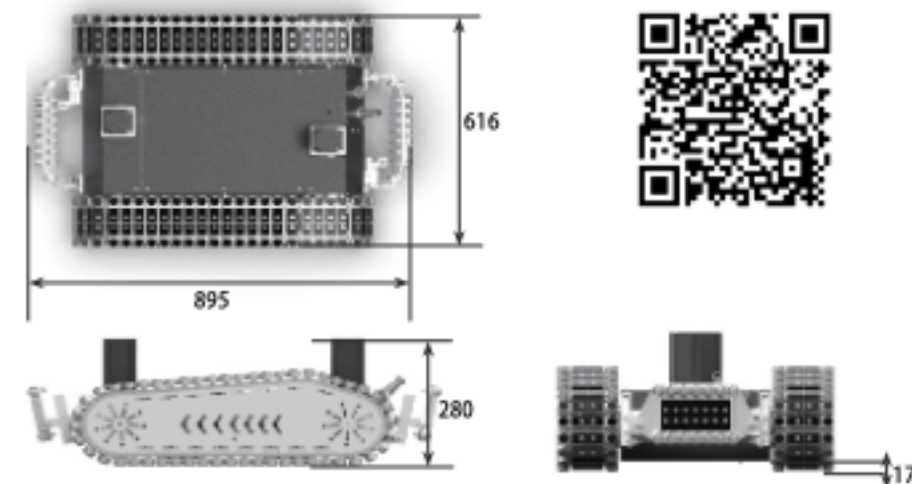
指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	390*342*100mm	爬壁角度	< 90°
驱动轮材质	铝	内舱尺寸	220*154*50
主要材质	不锈钢 304/ 铝	自重	7.5KG 不含电池
驱动轮直径	75.6mm	履带材质	聚氨酯、磁铁复合
行进速度	0-0.5m/s	履带宽度	40mm
底盘高度	3mm	电机选用	直流无刷减速电机
吸附材质	导磁性材质	输出扭矩	16.8NM
防护等级	IP54	额定功率	240W*2
最大载重	10kg (垂直)	电机转速	125RPM

GECKO - MA360A



GECKO-MA600A 中型磁吸爬壁履带式机器人

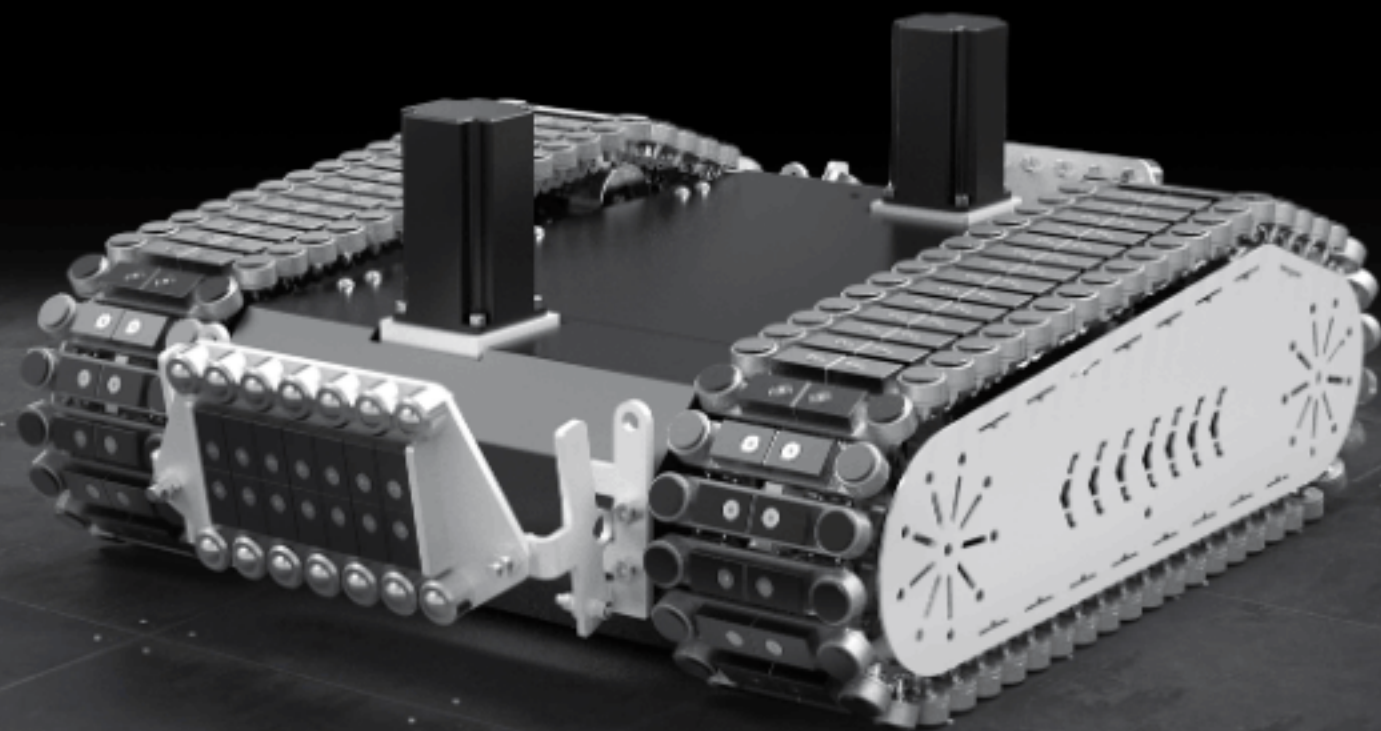
MA-600 爬壁机器人使用两台 400w 电机和两台大减速比行星减速机，以及其强大的钕铁硼永磁磁铁使搭载中型设备在高空作业成为可能。同时使该车具有运行平稳，动力强劲的特点。适用于爬壁清洗、除锈、喷涂、勘察、焊接等。



配套中可选配置	主控型号	VCU(差速)				
	驱动器	JCMD-4015ED				
	电池	AC220V				
	遥控器	有线控制器	AT9	JC9 单手持	JC9 视频一体机	定制控制箱
	加装支架					
	可做升级	增大吸附力				

指标 ITEM	参数 DATA	指标 ITEM	参数 DATA
设计尺寸	895*616*280mm	减速器速比	175
底盘自重	70kg	防护等级	IP54
离地间隙	17mm	电压	AC220V
电机	2*400W	电机类型	交流伺服电机
额定载重	40kg	吸附材质	导磁性材质 (铁)
驱动轮直径	180mm		
爬壁角度	< 90°		
运行速度	0-0.16m/s		
吸附方式	永久强力磁铁		

GECKO - MA600A



整车控制器 JC-VCU + JC9 单手持遥控器

VCU是面向用户搭建的底盘控制平台，包括硬件和上位机软件部分，便于用户进行底盘开发使用。支持差速运动模型解析，可驱动的底盘包含差速底盘、阿克曼转向底盘、4轮4转底盘、油动差速底盘。其中4轮4转底盘有差速、阿克曼转向、原地旋转、侧移4种运动模式。



硬件外设：

1. CAN1 CAN2 双CAN设计，不必担心ID冲突问题。
CAN1是用户端口，供用户基于CANOpen协议开发底盘。
CAN2是驱动端口，负责底盘内部各个CAN设备通信。
2. RS485*2
3. RS232*1 采用Modbus协议
4. SBUS-IN*1、SBUS-OUT*1
5. 0-5V电压信号输入*2、0-20mA电流信号输入*2
6. NPN集电极常开输入*10
7. Mosfet开关*10 (12V)
8. PWM输入（航模RC）*8 / A相相推挽式编码器*2 / 差分AB相推挽式编码器*2 / 数字舵机*8
9. TTL串口



VCU 介绍

遥控器型号	JC9 单手持
遥控器距离	200米
尺寸	200*80*50
通讯频段	2.4GHZ



- **降低开发难度：**VCU支持有SBUS模式的航模遥控器接入，RC遥控器能实现底盘移动、使能和Mosfet控制。标准RC1~4通道可在VCU上位机中设置成底盘的直行和转向，1~10通道可设置成Mosfet开关或者刹车使能、跟随使能等。
- **支持功能搭建开发：**RS485端口可在上位机中配置为超声波测距、BMS、温湿度变送器标准功能，也能按用户需求开发对应功能。例如双光云台、比例阀放大器、电动水炮、各种执行机构等。
- **提供数据包：**电池BMS信息、VCU状态位、线速度、角速度、转弯半径、行驶里程、电机转速、轮转角度、电机电流、编码器计数、6轴陀螺仪数据、超声波测距（注：部分选配）等。CANOpen协议支持数据自动上传，上传间隔可设置。
- **Follow me模式：**选配跟随模组，选用单手持遥控器JC9，可实现遥控器一键跟随。



单手持控

应用



Let Your Robot Run Freely!

周边



手持遥控器
Death button 按钮

手持遥控器
一体遥控器

手持遥控器
一体遥控器



每套上都有详细说明书，无特殊电源需求方式及零件安装，购买者请留意可

VCU (Vehicle Control Unit)

通过数字控制单元控制机器人
三大系统30-40度角可调控制
制元件



机器人控制单元：集成电机
电压、电流、转速状态、充电
电压以及车辆状态信息，车
辆速度等数据



智能电源模块：为
机器人提供电源
电压范围48V-24V/
12V/5V



开关电源模块：为
机器人提供电源
电压范围48V-24V/
12V/5V



电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制

电机驱动控制单元：VCU
控制电机的驱动
单元控制



驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。



驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。



驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。



驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。



往期产品



驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

驱动单元：Jrobot 整合了多个品牌的驱动单元，提供低成本高性能的驱动单元，以满足不同客户的需求。

提供工业设计及制造服务

Product Design 产品设计





极创机器人智能科技(山东)有限公司

[JICHUANG_ROBOT_\(SHANDONG\)_TECHNOLOGY.TD](http://JICHUANG_ROBOT_(SHANDONG)_TECHNOLOGY.TD)

地址：山东省泰安市泰山区南阳路72号

深圳极创机器人科技有限公司

[JICHUANG_ROBOT_\(SHENZHEN\)_TECHNOLOGY.TD](http://JICHUANG_ROBOT_(SHENZHEN)_TECHNOLOGY.TD)

地址：深圳市宝安区新安街道优创空间1号

邮箱：jcrobot@163.com

网址：www.jcrobots.com



公众号



公司网址