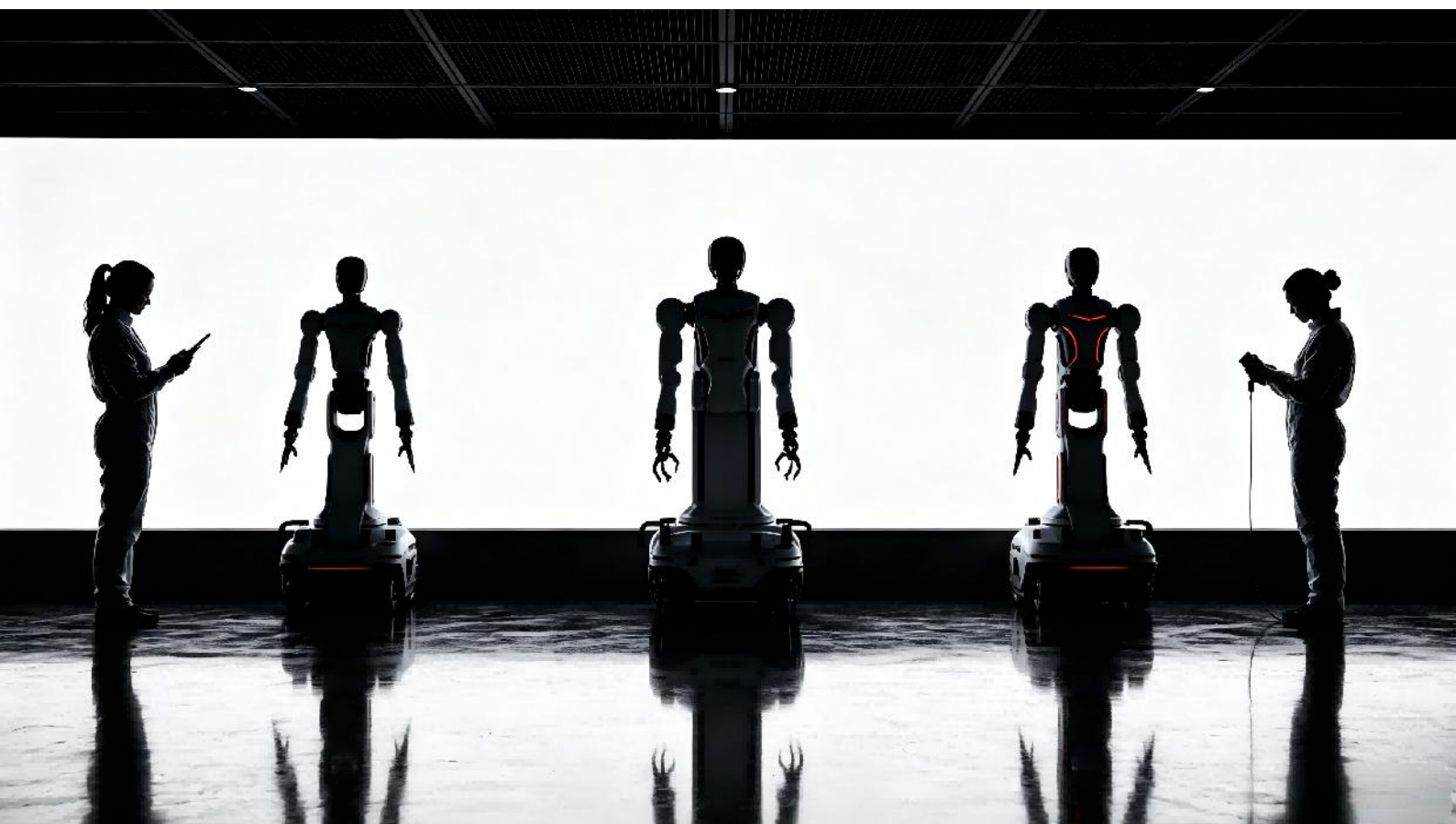
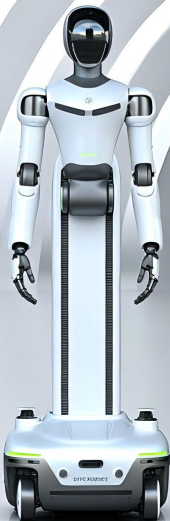




未来时代机器人
蜘蛛侠机器人
Spider Robot

人形机器人产品手册

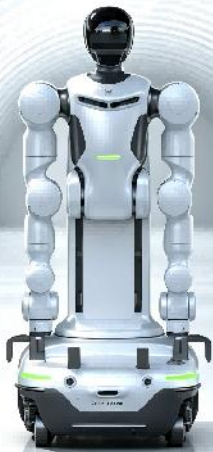




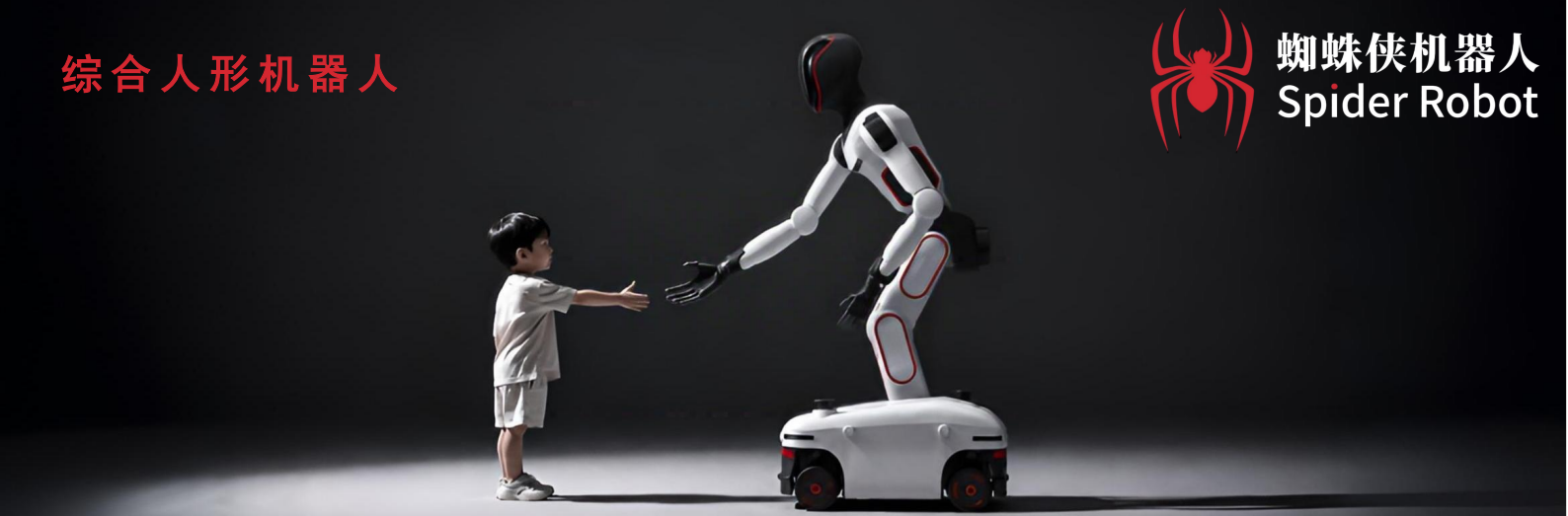
主要参数

注：参数以最新资料为准

基础参数	整机尺寸 (L × W × H)	W: ≤610mm L: ≤760mm H: 1400-1920 (立柱高度-最高高度)
	整机重量(含电池)	≤135kg
	整机作业空间	作业高度: 0-2m 水平距离最大约: 800mm
头部	头部旋转角度	±30°
	头部俯仰角度	0-17° (下俯)
	头部相机	支持工业相机/RGBD相机 质检RGB相机
躯干	躯干升降行程	700mm
	躯干俯仰范围	0°-45° (下俯)
	胸部相机	RGBD相机*2
	照明灯光	支持按需开启
机械双臂	自由度	7
	臂展	696mm (单臂工作半径)
	额定负载	12kg (双臂)
	末端重复定位精度	±0.03mm
	末端绝对定位精度	≥±1mm
	力控	支持
	臂末端	支持自定义夹爪、灵巧手等
底盘移动	运动模式	全向移动 (自转、蟹行、斜向移动、双阿克曼)
	最大移动速度	1.5m/s
	最大刹车距离	70cm
	空间通过性	最小通行宽度: 750mm 最小掉头宽度: 950mm
	地面通过性	爬坡:11° 越坎:20mm 越沟:30mm
	停止位置精度	±15mm (不影响臂末端绝对定位)
	停止角度精度	±1° (不影响臂末端绝对定位)
电池与补能	补能方式	换电/自动回充/手动充电
	电池类型	磷酸铁锂/三元锂
	电池容量	80Ah
	续航时长	≥8h
	充电倍率(桩充)	1C/0.5C 机器人本体支持快充, 充电桩支持快充/慢充选配
	充电倍率(电池手充)	0.5C
	额定工作电压	48V
环境	工作温度	5℃-45℃
	运输温度	-10℃--60℃
	存储温度	-10℃-45℃
	工作及运输存储湿度	20%-80% RH



主要参数			注：参数以最新资料为准
基础参数	整机尺寸 (L × W × H)	W: ≤790mm L: ≤1060mm H: 1450-2070 (立柱高度-最高高度)	
	整机重量(含电池)	≤320kg	
	整机作业空间	作业高度: 0-2.4m 水平距离最大约: 1000mm	
头部	头部旋转角度	±30°	
	头部俯仰角度	0-17° (下俯)	
	头部相机	支持工业相机/RGBD相机 质检RGB相机	
躯干	躯干升降行程	625mm	
	躯干俯仰范围	0°-45° (下俯)	
	胸部相机	RGBD相机*2	
机械双臂	自由度	7	
	臂展	945mm (单臂工作半径)	
	额定负载	30kg (双臂)	
	末端重复定位精度	±0.05mm	
	末端绝对定位精度	≥±1.5mm	
	力控	支持	
	臂末端	支持自定义夹爪、灵巧手等	
底盘移动	运动模式	全向移动 (自转、蟹行、斜向移动、双阿克曼)	
	最大移动速度	1.5m/s	
	最大刹车距离	80cm	
	空间通过性	最小通行宽度: 900mm 最小掉头宽度: 1020mm	
	地面通过性	爬坡:11° 越坎:20mm 越沟:30mm	
	停止位置精度	±15mm (不影响臂末端绝对定位)	
	停止角度精度	±1° (不影响臂末端绝对定位)	
电池与补能	补能方式	换电/自动回充/手动充电	
	电池类型	磷酸铁锂/三元锂	
	电池容量	80Ah	
	续航时长	≥8h	
	充电倍率(桩充)	1C/0.5C 机器人本体支持快充, 充电桩支持快充/慢充选配	
	充电倍率(电池手充)	0.5C	
	额定工作电压	48V	
环境	工作温度	5℃-45℃	
	运输温度	-10℃--60℃	
	存储温度	-10℃-45℃	
	工作及运输存储湿度	20%-80% RH	



主要参数

注：参数以最新资料为准

基础参数	整机尺寸 (L × W × H)	W: ≤610mm L: ≤760mm H: 1900mm
	整机重量(含电池)	≤135kg
	整机作业空间	作业高度: 0-2.4m 水平距离最大约: 800mm
头部	头部自由度	3
	面部	交互屏 (可选)
	头部相机	支持工业相机/RGBD相机 质检RGB相机
躯干	胸部相机	RGBD相机*2
	腰部自由度	3
	腿部自由度	2
	力控	支持
机械双臂	自由度	7
	臂展	696mm (单臂工作半径)
	额定负载	12kg (双臂)
	末端重复定位精度	±0.03mm
	末端绝对定位精度	≥±1mm
	力控	支持
	臂末端	支持自定义夹爪、灵巧手等
底盘移动	运动模式	全向移动 (自转、蟹行、斜向移动、双阿克曼)
	最大移动速度	1.5m/s
	最大刹车距离	70cm
	空间通过性	最小通行宽度: 750mm 最小掉头宽度: 950mm
	地面通过性	爬坡:11° 越坎:20mm 越沟:30mm
	停止位置精度	±15mm (不影响臂末端绝对定位)
	停止角度精度	±1° (不影响臂末端绝对定位)
	补能方式	换电/自动回充/手动充电
电池与补能	电池类型	磷酸铁锂/三元锂
	电池容量	80Ah
	续航时长	≥8h
	充电倍率(桩充)	1C/0.5C 机器人本体支持快充, 充电桩支持快充/慢充选配
	充电倍率(电池手充)	0.5C
	额定工作电压	48V
环境	工作温度	5℃-45℃
	运输温度	-10℃--60℃
	存储温度	-10℃-45℃
	工作及运输存储湿度	20%-80% RH



主要参数

注：参数以最新资料为准

基本参数	外形尺寸 (L × W × H)	760mm*610mm*380mm(长*宽*高)
	回转直径	φ850mm
	基本功能(四转四驱)	前进、后退、原地旋转、横移、蟹行、双阿克曼
	安装面高度	385mm，支持法兰面定制
	底盘离地间隙	45mm
	电机类型	行走-伺服轮毂电机，旋转-伺服模组
	自重	70KG
	额定负载	150kg
	控制接口	开放ROS2接口
安全性能	导航方式	激光SLAM导航
	激光避障	激光雷达(2D/3D激光雷达可选)对角安装
	视觉避障	前置视觉避障
	超声波避障	8个（分布前/后/左/右各2个）
	灯光	转向灯光提示
运动性能	加速度	额定1000mm/s²
	速度	额定1.5m/s
	越坎高度	20mm
	越缝宽度	30mm
	过坡	11°
	制动方式	电机制动
	停止角度精度	±1°(规划模式)
	停止位置精度	±15mm(规划模式)
电池性能	电池类型	三元锂电池/磷酸铁锂电池
	电池标称电压	48V
	电池工作电压	40V-57.4V
	容量	大小电池设计 三元锂电池大电池80Ah，小电池5Ah 磷酸铁锂电池大电池60Ah，小电池5Ah
	全充全放循环次数	三元锂电池完全充放电1000次，有效容量大于80% 磷酸铁锂电池完全充放电2000次，有效容量大于80%
	运行时间	综合工况≥20h（底盘运行）
	充电时间	完全放电后充电桩充电时长≤1.5h
	充电方式	自动充电/手动换电/手动充电
	电池仓	支持热换电，电池在位检测
底盘控制方式	无线手柄通过遥控器控制底盘移动	手动模式
	上层控制器发送转角/速度控制底盘移动	手动模式
	上层控制器发送坐标驱动底盘移动	自动模式

高效

- 端到端替换工人效率接近人
- 与设备互联提升设备转嫁率

可靠

- 场景理解保障机器人运行安全
- 极端环境测试确保耐用性及容错性

泛化

- 多任务适应能力
- 跨场景迁移学习
- 动态任务重构能力

易用

- 快速部署
- 构建设备互联生态
- 指派上岗
- 异常主动上报
- 硬件模块化拆解

加工中心 数控车床



半导体



工业服务



注塑



冲压钣金



培训

应用 场景

联系人：贺军

电话：13645182576

邮箱：jun.he@spiderrobot.com