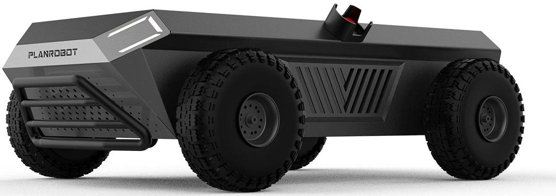
PLANROBOT
普蓝机器人

Four-Wheel Two-Motor Differential Steering Robot - DR50

四轮双驱差速转向 DR50

多种应用场景:
教育教学 科学研究、自动巡检、无人驾驶、产品原型机开发、远程移动抓取和操控等

轻载可编程式移动机器人底盘，新升级四方位分体式散热设计及安全防护系统，
差速自转，轻松驾驭复杂应用环境，丰富的扩展接口、
标准协议及CAN总线支持快速多元化开发拓展，
为您展现更多优秀移动平台解决方案!

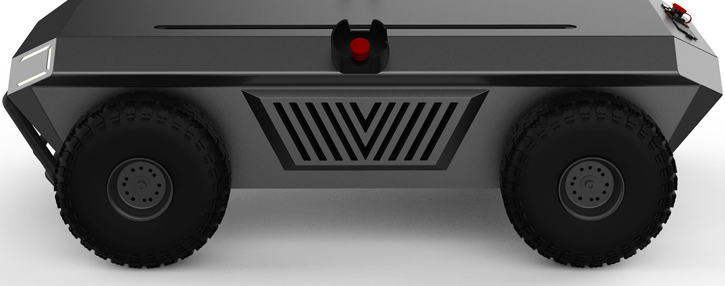


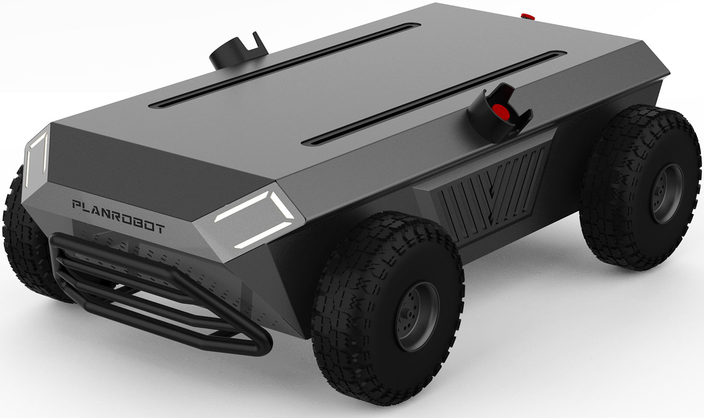
2×400W电机驱动，
配备自研差速线控系统和12Ah、24V磷酸铁锂电池。

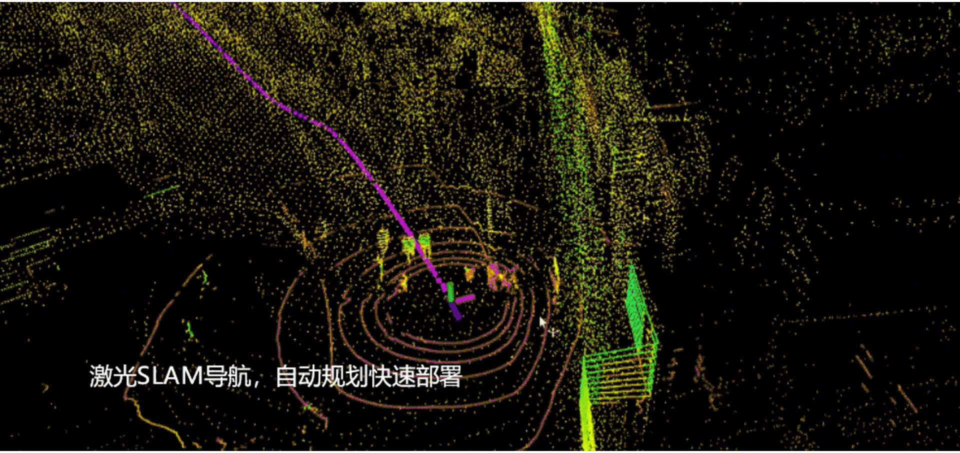
流线化工业结构设计，四方位分体式散热设计系统及安全防护系统，
确保长时间安全连续作业，左右设置急停开关控制按钮，
轻松应对各种紧急突发状况发生，运行安全可靠。

接口开放：支持SDK、ROS开发与仿真，高能提升二次开发效率；

- 代码开源支持应用2D/3D SLAM算法验证、路径规划、自动避障等场景。
- 作为复合机器人核心零部件提供商，普蓝核心线控差速转向运动控制系统。

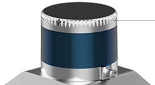


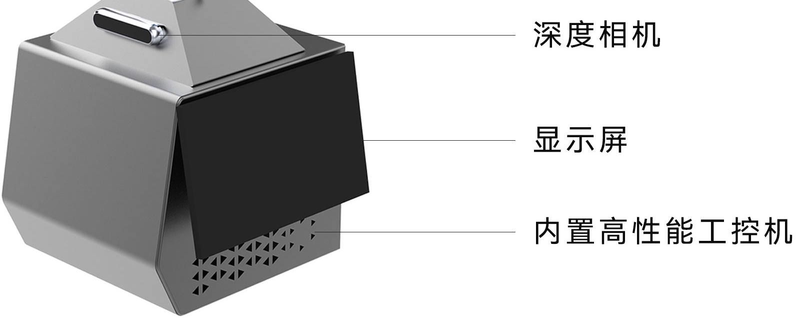



激光SLAM导航，自动规划快速部署

Automatic driving navigation kit

自动驾驶导航套件




深度相机
显示屏
内置高性能工控机

多负载拓展 快速二次开发

- 外置CAN、RS232通信接口，
  支持快速搭建顶部负载激光雷达、工控机、IMU、RTK、
  摄像头等多种无人驾驶传感器和外部设备，
  支持选载Cartography、Lego-loam等SLAM无人驾驶平台

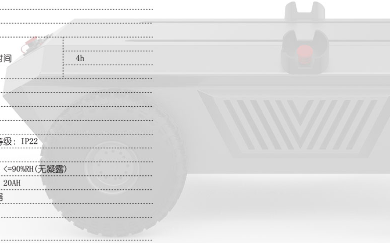
- 支持移动抓取方案，搭载云台、机械臂、抓持器等附件设备。

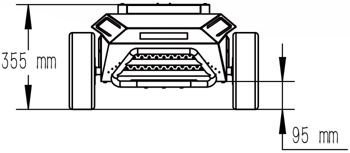
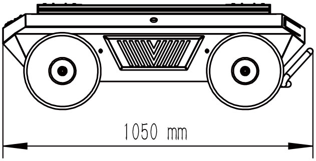
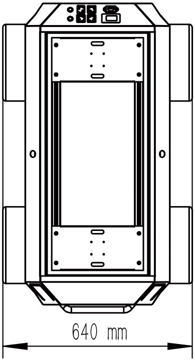
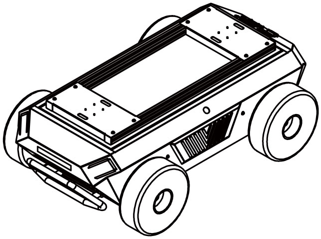
- 支持预装SLAM、自主路径规划、智能避障等功能

产品参数

四轮双驱差速转向DR50

驱动形式	四轮双驱差速转向



机械参数	外形尺寸：944*635*305（长*宽*高 mm）	整备质量：50kg	
		车体材质：普通碳钢	
	轴距：610mm	额定扭矩：0.8N.m	
	轮距：550mm	轮胎规格：4.10/3.50-4(10 寸)	
	离地间距：80mm		
性能参数	最高速度：1m/s		
	爬坡角度：25°		
	最小转弯半径：0m		
	负载能力：30kg		
		续航时间	4h
电机参数	额定功率：550W		
	控制协议：PWM 波控制		
安全参数	安全防护：防撞管		
	制动方式：刹车		
		防护等级：IP22	
运行环境	应用场景：室内		
	温度：运行:0℃~+40℃，存储:-10℃~+55℃	湿度：<=90%RH(无凝露)	
电池参数	电压：24V	容量：20AH	
	尺寸：150*150*70	充电器	
	充电时间　<=3 小时		
通讯接口	串口		
供电接口	XT60		
控制方式	航模遥控器控制≺200m