



特点

- 自主建图
- 路径规划
- 自主避障
- 定位导航
- 远程遥控

产品简介

Laber Robot CM-LR1 开源机器人平台，整体采用高集成化设计，外形美观，无外漏接线。无论教学科研，还是场景应用，CM-LR1 都将是您最好的选择。

主控计算机选用 Jetson Orin NX，低功耗的同时提供了强大的 GPU 加速处理，可以实现人脸识别，温度识别，表盘识别等功能。传感器方面搭载了 16 线激光雷达，卫星接收机，惯导，深度相机，单线补盲雷达等，搭配 ROS 开源算法，可实现 2D/3D SLAM 导航，室外 RTK 循迹，路径规划，自动避障，远程遥控等功能。同时我们提供了丰富的教程及资料，极大降低用户的使用门槛，用户可快速上手学习或二次开发。软件持续免费更新，也为用户提供更好的使用体验。

技术参数

产品型号	CM-LR1-3DS	CM-LR1-RT	CM-LR1-3DSRT
尺寸	726mm * 617mm * 758mm	726mm * 617mm * 758mm	726mm * 617mm * 758mm
移动速度	0.8m/s	0.8m/s	0.8m/s
自重	62kg	62kg	62kg
负载	35kg	35kg	35kg
续航时间	4h	4h	4h
电池容量	24V 20Ah	24V 20Ah	24V 20Ah
越障能力	8cm	8cm	8cm
爬坡能力	20°	20°	20°
控制器	Jetson Orin NX16G	Jetson Orin NX16G	Jetson Orin NX16G
控制器电源	24V 16Ah	24V 16Ah	24V 16Ah
前后补盲雷达	LD19	LD19	LD19
深度相机	Vzense DCAM710	Vzense DCAM710	Vzense DCAM710
激光雷达	RS-Helios 16	-	RS-Helios 16
惯导	AH200C	-	AH200C
卫星接收机	-	RTK570	RTK570

订货信息

产品型号	产品描述
CM-LR1-3DS	机器人底板 x 1, 导航套件 x 1, 显示器 x 1
CM-LR1-RT	机器人底板 x 1, 导航套件 x 1, 显示器 x 1
CM-LR1-3DSRT	机器人底板 x 1, 导航套件 x 1, 显示器 x 1

联系我们

www.chipmark.cn

robin@chipmark.cn