



特点

- 自主建图
- 路径规划
- 自主避障
- 定位导航
- 远程遥控
- 100 公斤负重

产品简介

Laber Robot CM-LR2 是一款工业级自动驾驶移动平台，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-LR2 都将是您最好的选择。

CM-LR2 底盘采用前转向的阿克曼机构，四轮双叉臂独立悬挂，具有 100 公斤负载能力，80 公里续航，IP54 防水等级。整体采用车规级零部件，稳定可靠。

主控采用 Jetson Orin NX，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，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-LR2-3DR	CM-LR2-RT	CM-LR2-3DSRT
尺寸	1040mm * 700mm * 430mm		
移动速度	10km/h		
总重量	80kg		
负载能力	100kg		
最小转弯半径	1.2m		
最大爬坡能力	30°		
离地高度	110mm		
驻车	电子驻车		
驱动形式	双轮独立驱动		
转向形式	阿克曼转向		
悬挂形式	四轮双叉臂独立悬挂		
电池	24V,44Ah 铅酸蓄电池		
续航时间	8 小时		
续航里程	80 公里		
编码器	4096 线		
防护等级	IP54		
遥控距离	50m		
上位机	Jetson Orin NX		
前后补盲雷达	LD19		

开源机器人

CM-LR2

深度相机	Vzense DCAM710		
多线激光雷达	RS-Helios 16		
惯导	CH104M	-	CH104M
卫星接收机	-	RTK580	RTK580

订货信息

产品型号	产品描述
CM-LR2-3DS	机器人底板 x 1, 导航套件 x 1, 显示器 x 1
CM-LR2-RT	机器人底板 x 1, 导航套件 x 1, 显示器 x 1
CM-LR2-3DSRT	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