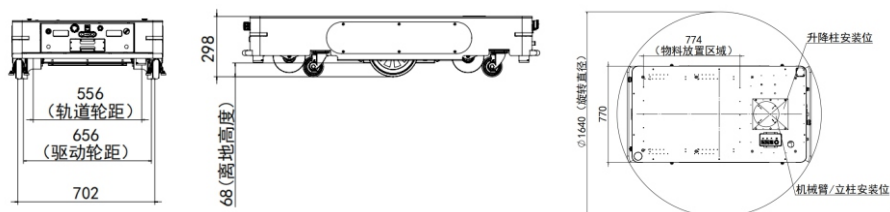
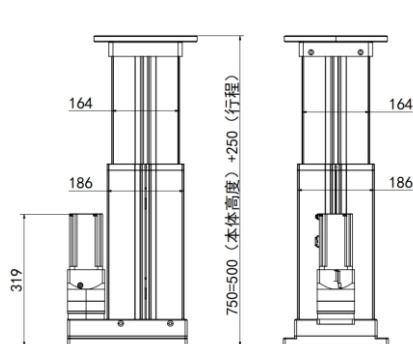


外形尺寸 >>>>>>>>>>>>

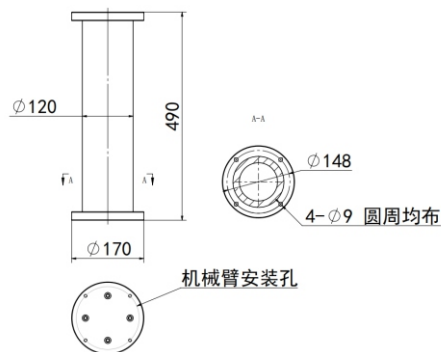
Farm200移动地盘尺寸



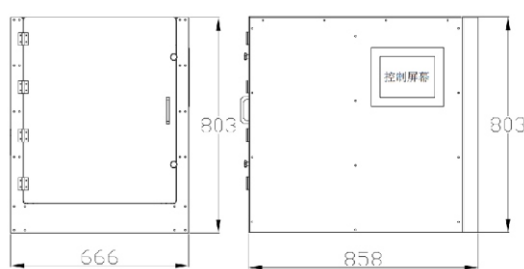
自动升降柱详细尺寸



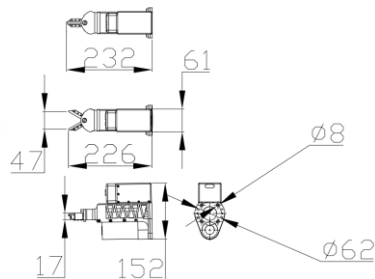
固定立柱柱详细尺寸



换框装置详细尺寸



视觉采摘系统详细尺寸



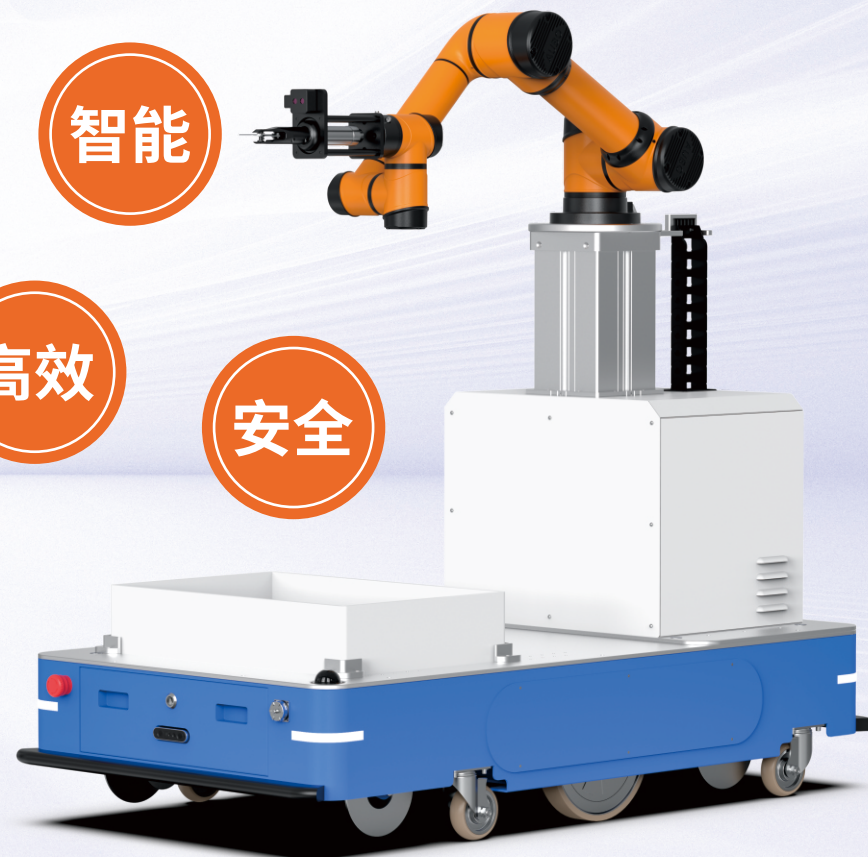
串番茄采摘机器人

专为串番茄采收而生

智能

高效

安全



免责声明:

1. 本产品单页内容可能会在不预先通知的情况下有所变更。
2. 本产品单页为本公司著作物，版权归我司所有，转载或者引用本单页内容请注明来源，未经允许不得随意转载，否则将视为侵权并依法追究法律责任。



专为串番茄采收而生：智能、高效、安全

串番茄采摘机器人是是一款专为现代农业大棚设计的串番茄采摘机器人。它集自主移动、智能识别与精准采摘于一体,能够在轨道或平整地面上稳定工作。机器人通过先进视觉系统,实时识别串番茄的成熟度、位置并统计果实信息,同时智能避障,保障人机安全。最终,由协作机械臂完成精准、无损的自动化采收,实现从巡检到采摘的全流程智能化作业。

特性优点 >>>>>>>>>>

- 双目视觉 深度学习获取果实成熟信息
 - 机器视觉伺服控制精准定位
 - 柔性机械手实施无损采摘装框
 - 无人驾驶自动换轨
 - 环境智能感知与自主避障智能充电系统
 - 多种行走驱动方式室内组合精准定位



使用场景 >>>>>>>>>>

现代农业园区或科技农业园区、标准化温室种植、农业培训类机构。



技术详细信息 >>>>>>>>>>

产品型号		Farm200			
基本参数	外形尺寸(长*宽*高mm)		1472*770*298		
	本体自重		280		
	额定载重		200		
	导航方式		激光slam		
	通信协议		RPC、RTDE		
	适配导轨(mm)		550		
	底盘离地间隙(mm)		68		
运动性能	采摘速度(秒/串)		≤10		
	识别准确率		≥80%		
	避障检测		双激光雷达,整车360°检测、超声波、防撞条		
	导航精度(mm)		±10		
	最大行走速度(m/s)		1.5		
	最小转弯半径(mm)		0		
	爬坡能力(°)		≤15		
	控制方式		遥控／自动		
电池参数	遥控距离(m)		≤50		
	轨道尽头检测		轨道尽头自动检测自动返回		
	工作电压(V)		48		
	额定功率(W)		4800		
	最大持续放电电流(A)		100		
	瞬间放电电流(A)		200		
	工作续航时间(h)		≥8		
	充电时间(h)		3h(从15%充电到95%)		
	标配电池容量(Ah)		80		
选配设备	充电器供电参数		AC220V		
	电池寿命(次)		800次(DOD100%),容量保持率80%		
	充电方式		手动充电		
	机械臂型号	☐	☐ C系列	☐ H系列	☐ IS系列
	机械臂负载	☐	☐ 3公斤	☐ 5公斤	☐ 7公斤 ☐ 10公斤
	视觉采摘系统	☐	可识别串番茄,包括位置、成熟度信息,识别成功率≥80%; 成熟度识别准确率≥80%		
	末端执行机构	☐	☐ 气动剪刀 ☐ 电动剪刀		
	自动升降柱	☐	本体高度:500mm 行程:250mm 速度:0-50mm/s 负载:1000N 信号类型:EtherCAT		
	固定立柱	☐	高度:490mm		
	自动换框系统	☐	装筐数量:10筐 收获筐尺寸(长*宽*高):530x380x110mm 电压:24V 最大功率:100W 换筐速度:<10s		
	电池包	☐	☐ 80AH	☐ 120AH	
	自动充电桩	☐	AC220V		