ROBOTFISH

# LBF-300S 海星打针机器人
# 设备规格书



| 控制箱 | |
|---|---|
| 重 量 | 15.85kg |
| 尺 寸 | 长×宽×高：500mm×390mm×190mm |
| 显示屏 | 15.6 寸液晶显示屏（高亮显示屏，日光下可见） |
| 内置主机 | Intel i7 处理器、8G 工业级内存、1T 工业级固态硬盘，Windows 操作系统，预安装系统控制软件和驱动程序； |
| 控制软件 | 操控水下机器人，显示通信状态，显示视频，时间日期，深度，航向、俯仰、横滚姿态，水温，舱内温度气压，灯光状态，运行模式，参数配置，远程联网，屏幕录像等； |
| 遥控手柄 | 2.4G 无线连接，10 米有效距离，工业级手柄控制器，控制潜器水下运动等； |
| 通 信 | 内置无线网卡，支持无线 WiFi 网络<br>内置有线网卡，支持千兆有线网络（预留 RJ45 网口） |
| 定 位 | 集成全球定位系统，内置北斗+GPS 双系统定位； |
| 电 源 | 220VAC±15%，50/60Hz，3kW； |
| 预留接口 | USB 接口、RJ45 网口、HDMI 接口、功能扩展接口 |
| 工作温度 | -10℃~50℃ |
| **潜 器** | |
| 使用环境 | 海水及淡水中均可使用 |
| 最大潜深 | 300m |
| 重 量 | 22kg |
| 尺 寸 | 580mm×630mm×320mm |
| 最大速度 | 3 节（1.5m/s） |
| 外壳材料 | 6061-T6（硬质阳极氧化）、316L 不锈钢 |
| 保护框架 | 高强度压缩聚丙烯 |
| 电子舱 | 尺寸 Φ110mm×470mm；<br>重量 6kg（空气中） |
| 云台摄像机 | 1/2.8 CMOS 800 万；<br>彩色 0.005Lux@F1.2；<br>光圈 F/2.2； |

| | |
|---|---|
| | 焦距 2.1mm；<br>视场角 ≥110°；<br>视频分辨率 4K，1080p，720p；<br>视频编码 H.265/H.264；<br>视频格式 MP4；<br>云台俯仰 90° |
| 照明灯 | 数量 2；<br>光通量 4200lm；<br>色温 5000~5500K；<br>显色指数 ≥80；<br>无级连续调光 |
| 推进器 | 8 个推进器（4 水平 4 垂直布局）；<br>单个推进器正向推力≥ 6.5kgf；<br>单个推进器反向推力≥ 8.5kgf； |
| 传感器 | 水温传感器，实时监测环境水温 |
| | 深度传感器，实时监测下潜深度 |
| | 温度传感器，实时监测潜器内部温度 |
| | 气压传感器，实时监测潜器内部气压 |
| | 漏水检测传感器，实时监测舱内密封情况 |
| | 航姿传感器含陀螺仪，加速度计，磁力计传感器；<br>航向误差 ≤±1°，实时监测潜器航向及姿态 |
| 自动功能 | 自动定深、自动定航，自动定稳等 |
| 预留接口 | 以太网，RS485（其他通讯接口可定制） |
| 工作温度 | -20℃~50℃ |
| **绞车电缆** | |
| 电缆长度 | 300m（可定制长度） |
| 电缆外径 | ≤12mm |
| 电缆重量 | 9kg/100m |
| 工作拉力 | 150kgf |
| 破断拉力 | 450kgf |
| 绞车材质 | 高强度压缩聚丙烯、6061-T6 |
| 绞车重量 | 约 55kg（含 300 米电缆） |
| 绞车尺寸 | 700mm×500mm×580mm |
| 工作温度 | -20℃~50℃ |
| **海星注射器模组** | |
| 使用环境 | 海水及淡水中均可使用 |
| 最大潜深 | 100m |
| 尺 寸 | 500mm×315mm×180mm |

| | |
|---|---|
| 搭载 | 俯仰云台、水下注射器、水下摄像机、药袋 |
| 保护框架 | 高强度压缩聚丙烯 |
| **移动电源** | |
| 重量 | 27kg |
| 尺寸 | 416mm×325mm×305mm |
| 电池容量 | 3072Wh |
| 额定功率 | 3600W |
| 电池类型 | 磷酸铁锂电池 |
| 数量 | 2 块 |