ROBOTFISH

LBF-300M 全姿态水下机器人
设备规格书



控制柜	
系 统	Windows11 操作系统
重 量	80kg
尺 寸	890mm×604mm×710mm
显示屏	三屏显示器，高亮屏；
处理器	Intel i7、32G 内存、2T 硬盘，独显 6G，预安装系统控制软件和驱动程序；
记录仪	支持 8 通道 1080P 视频，2T 硬盘；
遥控手柄	2.4G 无线连接，10 米有效距离，工业级手柄控制器，控制水下机器人载体水下运动等；
控制软件	罗博飞全姿态水下机器人控制系统软件 [简称：罗博飞全姿软件] V2.1.0.0 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，运行模式等；
电 源	380VAC，50/60Hz，20kW MAX；
保 护	漏电保护、过流保护、过压保护、过温保护、绝缘监测；
预留接口	USB 接口；RJ45 网口；
工作温度	-10℃～40℃
潜器	
使用环境	海水及淡水中均可使用；
作业深度	300m
空气中重量	200kg
尺寸	1140mm×880mm×620mm
最大速度	3 节
外壳材料	铝合金硬质氧化、316L 不锈钢等；
保护框架	高强度压缩聚丙烯
浮体材质	高强度 PVC 浮力材料
推进器数量	12 个
推进器布局	8×水平矢量，4×垂直矢量；
推进器推力	单个推进器正向推力 25kgf； 单个推进器反向推力 20kgf；
推进器保护	具有过压保护、过温保护、堵转保护；
云台摄像机系统	数量：1 组（安装在 ROV 前方）
	一轴旋转云台 转动范围： -90° ～ +90°； 负载能力：1kg
	激光标尺 间距：100mm 波长：520nm（绿色）
	导航摄像机 焦距：2.8mm； CMOS：1/1.8 英寸；

青岛罗博飞海洋技术有限公司

电话：0532-67722128 网址：www.qdlbf.com

	像素：800 万； 编码格式：H265、H264； 视频分辨率： 4K (4096×2160) @ 25 fps ；2K (2560×1440) @ 30 fps ； 1080p (1920×1080) @ 30 fps ；720p (1280×720) @ 30 fps ；
前补光系统	数量：2 颗（安装在 ROV 前方）
	单颗光通量：≥8000lm； 色温：5000～5500K； 显色指数：≥80； 无级调光；
单体摄像机（选配）	数量：3 颗（安装在 ROV 左、右、后）
	镜头：定焦； 焦距：2.1mm； CMOS：1/2.8 英寸； 像素：200 万； 编码格式：H265、H264； 视频分辨率： 1080p (1920×1080) @ 30 fps； 720p (1280×720) @ 30 fps；
单体照明灯（选配）	数量：6 颗（安装在 ROV 左、右、后）
	单颗光通量：≥4000lm； 色温：5000～5500K； 显色指数：≥80； 无级调光；
水温传感器	实时监测外界水温；
深度传感器	实时监测下潜深度；
温度传感器	实时监测舱体内部温度；
气压传感器	实时监测舱体内部气压及密封情况；
航姿传感器	含陀螺仪、加速度计、磁力计，实时监测航向及姿态 航向精度≤±2°；
自动功能	自动定深、自动定向，自动定稳等；
预留接口	接口数量：10 个； 接口协议：百兆以太网， RS485，CAN；
工作温度	-10℃～40℃
绞车电缆	
尺 寸	1450mm×860mm×850mm
重 量	约 200Kg
线缆长度	300m 耐磨抗拉凯夫拉零浮力电缆
工作拉力	≥500Kgf
破断拉力	≥2500kgf
工作温度	-10℃～40℃