ROBOTFISH

LBF-NC100M 网衣清洗水下机器人
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；
工控机	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
状态显示	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	220VAC，50/60Hz，10kW 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	100m
空气中重量	65kg
尺 寸	900mm×1100mm×320mm
最大速度	2 节 （贴网滑行速度）
清洗宽度	400mm
清洗盘个数	1 个
理论清洗速率	600 ㎡/h
外壳材料	铝合金硬质氧化、316L 不锈钢、碳纤维等
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	6 个
推进器布局	3×水平矢量，3×垂直矢量
推进器推力	小推进器正向推力 13kgf、反向推力 9kgf； 大推进器正向推力 23kgf、反向推力 18kgf；
推进器保护	具有过压保护、过温保护、堵转保护
双照明灯 摄像机	数量：1 组（安装在 ROV 前方）
	摄像机参数： 数量：1 个 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；
	照明灯参数： 数量：2 个 单颗光通量：≥4000lm； 色温：5000～5500K； 显色指数≥80； 无级调光；
单体摄像机	数量：1 颗（安装在 ROV 尾部）
	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	数量：3 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：4 个； 接口协议：百兆以太网， RS485；
工作温度	-10℃～40℃
绞车电缆	
尺 寸	700mm×500mm×580mm
重 量	约 65Kg
线缆长度	50m 耐磨抗拉凯夫拉零浮力电缆
高压软管	50m 耐磨抗折高强度多层纤维软管
工作拉力	≥400Kgf
破断拉力	≥1200kgf
工作温度	-10℃～40℃
高压泵站	
泵站功率	15kW（电机）或 24P（汽油机）
最大压力	20Mpa

最大流量	40L/min
重量	200Kg
尺寸	1100mm×700mm×1000mm

罗博飞海洋