ROBOTFISH

LBF-300S-BCT 全姿态水下机器人

设备规格书



全姿态水下机器人 （LBF-300S-BCT）	
控制器	
重 量	22kg
尺 寸	长×宽×高：610mm×580mm×260mm
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，屏幕录像等； （安装在笔记本等 PC 机上使用）
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；
电源接口	220VAC±15%，50/60Hz，3.5kW；
通信接口	RJ45 标准网口
工作温度	-20℃~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
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； 重量 6kg（空气中）
云台摄像机	1/2.8 CMOS 800 万；

	彩色 0.005Lux@F1.2； 光圈 F/2.2； 焦距 2.1mm； 视场角 ≥110°； 视频分辨率 4K，1080p，720p； 视频编码 H.265/H.264； 视频格式 MP4； 云台俯仰 90°
照明灯	数量 2； 光通量 4200lm； 色温 5000~5500K； 显色指数 ≥80； 无级连续调光
推进器	8 个推进器（4 水平 4 垂直布局）； 单个推进器正向推力≥ 8.5kgf； 单个推进器反向推力≥ 6.5kgf；
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； 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
预留接口	以太网，RS485

罗博飞海洋

工作温度	-20℃~50℃
绞车电缆	
电缆长度	150m
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、316L 不锈钢
绞车重量	约 20kg（含 150 米电缆）
绞车尺寸	470mm×400mm×440mm
工作温度	-20℃~50℃
水下清洗盘	
重量	18kg
额定功率	400W
额定转速	260rpm
清洗盘直径	200mm
清洗盘高度	100mm
清洗盘数量	2
其他附件	1 个水下照明灯和摄像机

罗博飞海洋