# 阿波罗 Apollo

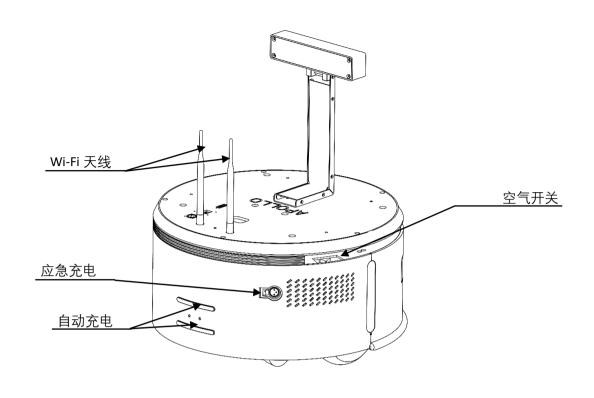
## 通用机器人平台

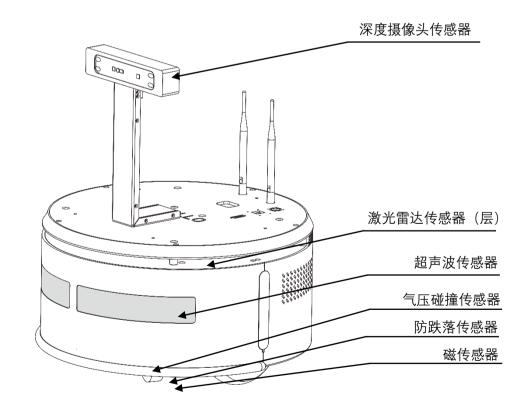
产品手册 A4M31

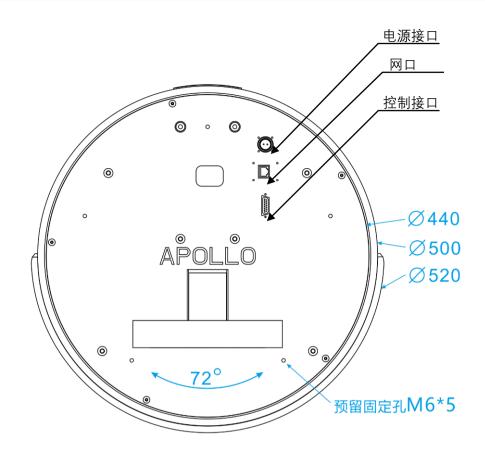
中小型机器人开发平台 灵活适配, 扩展性强 选配功能强大



### Apollo 本体





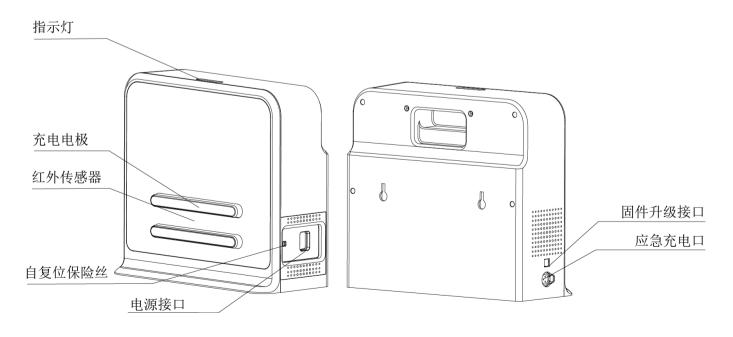




### Apollo 开关(选配)



### Apollo 充电座



核心功能   項目	机器名		阿波罗 A4M31 系列	
直径 500mm±10mm 270mm±10mm(不含配件)	核心功能		SLAM 定位导航	
高度 270mm±10mm(不含配件)	项目		指标	值
換重	质量与体积		直径	500mm±10mm
净重         约 4 / kg           最大負重         约 70 kg           最大負蓋         25m           裁量         25m           数量         6           最大探測距离         50 cm           数量         3           最小感应深度         5 cm           探度摄像头传感器         探测距离         0.4 m - 1.3 m           视场(FOV)         H 59° / V 46°           数量         3           最小探测距离         3.5 cm           数量         1           气压碰撞传感器         数量           有压增大量         100pa/5ms           地图分辨率         5 cm           最大行走速度         0.7 m/s           最大行走速度         0.7 m/s           最大跨越角度         不支持斜坡           以太网         10/100/1000 Mbps           控制接口         自定义 15 针 DB 接口           电源         DC 20-25.2V 5A Max           Wi-F         5G&2.4G 802.11a/b/g/n/ac           软件接口         SLAMWARE™         Windows/iOS/Android/Linux           容量規格         24V32AH           空载持续运动         >12h           特机可         (25W           电池及续航能力         (25W           电池及线航能力         (25W           电池及统航能力			高度	270mm±10mm(不含配件)
激光雷达传感器         最大扫描半径 (90%反光率表面)         25m           超声波传感器         数量 最大探测距离         50cm           防跌落传感器         数量 最小感应深度         3           環度摄像头传感器         探测距离         0.4m~1.3m           深度摄像头传感器         探测距离         0.4m~1.3m           课度摄像头传感器         探测距离         0.4m~1.3m           域传感器         数量         3.5cm           气压碰撞传感器         数量         1           气压增大量         100pa/5ms           地图分辨率         5cm           最大建图面积         500m x 500m           最大产建图面积         500m x 500m           最大疗走速度         0.7 m/s           最大跨越角度         不支持斜坡           以太网         10/10/1000 Mbps           控制接口         自定义 15 针 DB 接口           电源         DC 20-25.2V 5A Max           Windows/iOS/Android/Linux         容量规格           空栽持续运动         >12h           特机功耗         <25W			净重	约 47kg
### (90%反光率表面)			最大负重	约 70kg
大字测距离   1	传感器性能参数	激光雷达传感器		25m
最大探測距离   50cm   数量   3   表小感应深度   5cm   探度摄像头传感器   探測距离   0.4m~1.3m   1.59°/ V 46°   数量   3   表示探測距离   3.5cm   初场 (FOV)   H 59°/ V 46°   数量   3   表示探測距离   3.5cm   3.5cm   数量   1   气压碰撞传感器   数量   1   气压碰撞传感器   数量   1   气压碰撞传感器   数量   1   气压增大量   100pa/5ms   100pa/5ms   100pa/5ms   100pa/5ms   100m × 500m × 500m   表大建图面积   500m × 500m × 500m   表大建图面积   500m × 500m   表大跨越角度   不支持斜坡   以太网   10/100/1000 Mbps   控制接口   自定义 15 针 DB 接口   电源		超声波传感器	数量	6
大原語性能参数   表示感应深度   表示感应表面   表示感应表面   表示感应表面   表示感应深度   表示感应表面   表示。表示。表示。表示。表示。表示。表示。表示。表示。表示。表示。表示。表示。表			最大探测距离	50cm
## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ##		防跌落传感器	数量	3
深度摄像头传感器   (3.4m~1.3m)   (4.4m~1.3m)   (4.4m~1.3m)   (4.4m)   (4.5m)   (4.4m)   (4.5m)   (4.4m)   (4.5m)   (4.4m)   (4.5m)   (4.4m)   (4.5m)   (4.4m)   (4.4m)   (4.5m)			最小感应深度	5cm
被传感器   数量   3		深度摄像头传感器	探测距离	0.4m~1.3m
一			视场(FOV)	H 59°/ V 46°
最小探测距离 3.5cm 数量 1 100pa/5ms			数量	3
ではできる   ではできる   ではできます。   ではないできます。   ではないではないできます。   ではないできます。   ではないできますないできます。   ではないできます。   ではないではないないできます。   ではないないではないないできます。   ではないな			最小探测距离	3.5cm
世图性能 地图分辨率 5cm 最大建图面积 500m x 500m m 最大产走速度 0.7 m/s 最大产走速度 10/100/1000 Mbps 最大跨越角度 不支持斜坡 以太网 10/100/1000 Mbps 控制接口 自定义 15 针 DB 接口 电源 DC 20-25.2V 5A Max Wi-Fi 5G&2.4G 802.11a/b/g/n/ac 软件接口 SLAMWARE™ Windows/iOS/Android/Linux 容量规格 24V32AH 空载持续运动 >12h 会型规格 24V32AH 空载持续运动   1000 个满充满放循环后电量下降到 80 输入: 1000 ~ 240V 快充充电桩 输出: 25.2V 10A Max 单次充满电时间: ≤3h		左口光接住成现	数量	1
建图性能     最大建图面积     500m x 500m       最大行走速度     0.7 m/s       最大跨越角度     不支持斜坡       以太网     10/100/1000 Mbps       控制接口     自定义 15 针 DB 接口       电源     DC 20-25.2V 5A Max       Wi-Fi     5G&2.4G 802.11a/b/g/n/ac       软件接口     SLAMWARE™     Windows/iOS/Android/Linux       容量规格     24V32AH       空载持续运动     >12h       特机功耗     <25W		气压碰撞传感器	气压增大量	100pa/5ms
最大建图面积 500m x 500m m 表 500m x 500m m 最大定速度 0.7 m/s	建图性能		地图分辨率	5cm
展大跨越角度       不支持斜坡         以太网       10/100/1000 Mbps         控制接口       自定义 15 针 DB 接口         电源       DC 20-25.2V 5A Max         Wi-Fi       5G&2.4G 802.11a/b/g/n/ac         软件接口       SLAMWARE™       Windows/iOS/Android/Linux         容量规格       24V32AH         空载持续运动       >12h         特机功耗       <25W			最大建图面积	500m x 500m
最大跨越角度	运动参数		最大行走速度	0.7 m/s
控制接口     自定义 15 针 DB 接口       电源     DC 20-25.2V 5A Max       Wi-Fi     5G&2.4G 802.11a/b/g/n/ac       软件接口     SLAMWARE™     Windows/iOS/Android/Linux       容量规格     24V32AH       空载持续运动     >12h       特机功耗     <25W			最大跨越角度	不支持斜坡
<ul> <li>电源</li> <li>DC 20-25.2V 5A Max</li> <li>Wi-Fi</li> <li>5G&amp;2.4G 802.11a/b/g/n/ac</li> <li>软件接口</li> <li>SLAMWARE™</li> <li>Windows/iOS/Android/Linux</li> <li>容量规格</li> <li>空载持续运动</li> <li>特机功耗</li> <li>&lt;25W</li> <li>电池寿命</li> <li>1000 个满充满放循环后电量下降到 80</li> <li>输入: 100V ~ 240V</li> <li>快充充电桩</li> <li>输出: 25.2V 10A Max</li> <li>单次充满电时间: ≤3h</li> </ul>	用户接口	硬件接口	以太网	10/100/1000 Mbps
用戸接口   电源			控制接口	自定义 15 针 DB 接口
软件接口       SLAMWARE™       Windows/iOS/Android/Linux         容量规格       24V32AH         空载持续运动       >12h         特机功耗       <25W			电源	DC 20-25.2V 5A Max
电池及续航能力       容量规格       24V32AH         空载持续运动       >12h         待机功耗       <25W			Wi-Fi	5G&2.4G 802.11a/b/g/n/ac
电池及续航能力       字载持续运动       >12h         待机功耗       <25W		软件接口	SLAMWARE™	Windows/iOS/Android/Linux
<ul> <li>● 地及续航能力</li> <li>一</li></ul>	电池及续航能力		容量规格	24V32AH
特机功耗       <25W			空载持续运动	>12h
输入: 100V ~ 240V 快充充电桩 输出: 25.2V 10A Max 单次充满电时间: ≤3h			待机功耗	<25W
快充充电桩 输出: 25.2V 10A Max 单次充满电时间: ≤3h			电池寿命	1000 个满充满放循环后电量下降到 80%
单次充满电时间: ≤3h	自主返回充电		快充充电桩	输入: 100V ~ 240V
				输出: 25.2V 10A Max
<u> </u>				单次充满电时间: ≤3h
			标准充电桩	输入: 100V ~ 240V
标准充电桩 输出: 25.2V 6A Max				输出: 25.2V 6A Max
单次充满电时间: ≤5h				单次充满电时间: ≤5h
工作温度 0℃ ~ 40℃	工作环境		工作温度	0°C ~ 40°C
工作湿度 30% ~ 70%			 工作湿度	30% ~ 70%