

《四足机器人智能开发版系统》项目采购信息公开（科研仪器设备类）

一、采购单位：计算机与软件学院

二、项目名称：四足机器人智能开发版系统

三、公开信息：

1. 设备名称：四足机器人智能开发版系统

2. 数量：1 套

3. 关键技术指标：

1 机器人整机

- 1.1 整机重量（含电池）：28±1kg
- 1.2 长宽高（站立）：650mm*320mm*600mm
- 1.3 长宽高（折叠运势）：650mm*320mm*280mm
- 1.4 负载能力：5kg
- 1.5 最大行走速度：1.5m/s
- 1.6 最大爬坡角度：30°
- 1.7 续航时间：1.5h
- 1.8 电池容量：22000mah
- 1.9 整机自由度：12
- 1.10 最小环境感测深度：0.11m
- 1.11 机身输出电源：24V

2 控制手柄

- 2.1 工作频段：2.4 GHz
- 2.2 数据发送功率：2-10dBm 可调

3 软件系统

- 3.1 多地形运动控制系统
- 3.2 多目环境感知系统

4 调试支架

- 4.1 铝型材（横截面积 40*40cm）

5 非结构化环境三维空间信息二次开发包

- 5.1 地图构建速度为初始化地图时间 10 秒
- 5.2 视频图像平均每帧处理时间 200 毫秒
- 5.3 开放编程接口

4. 成交供应商：合肥朗讯电子科技有限公司

5. 预算金额：190000.00 元

6. 成交价格：188000.00 元

