

《四足机器人运动开发版系统》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：四足机器人运动开发版系统

三、公开信息：

1. 设备名称：四足机器人运动开发版系统

2. 数量：1 套

3. 关键技术指标：

1 仿生狗足多重传感器

1.1 水平面上能测量全方向的力和力矩云图，水平力检测具备高密度识别能力，水平云图密度识别力的角度 $\leq 30^\circ$ ，力量程 0-200N

1.2 垂直方向能同时实现拉力和压力测量（拉力如足被卡缝时拉伸力测试），量程 0-200 公斤，精度 1%，安全过载 150%，极限过载 200%

1.3 温度传感器量程 0-100℃，精度 1%

2 仿生狗毛多重传感器

2.1 风速检测范围 2-20m/s

2.2 振动频率最高检测达到 1000Hz

2.3 温度检测范围零下 100℃~高温 150℃，温度检测精度 0.5℃

3 速度环、位置环及电流环运动控制 API

3.1 控制延迟不超过 10 毫秒

3.2 闭环运动参数量误差小于 1%

3.3 开放编程接口

4 多模态传感信息融合与处理功能包

4.1 全部传感器初始化时间小于 2 秒

4.2 全部传感器处理时间不超过 3 秒

4.3 开放编程接口

5 基于全身运动的运动规划与控制二次开发包

5.1 动作响应延迟不超过 3 秒

5.2 开放编程接口

4. 成交供应商：深圳市迈骏智能科技有限公司

5. 预算金额：199000.00 元

6. 成交价格：192000.00 元

