

HEXIMAN



RAY

进阶级
标准移动模组

适合室内机器人教学与深入研究



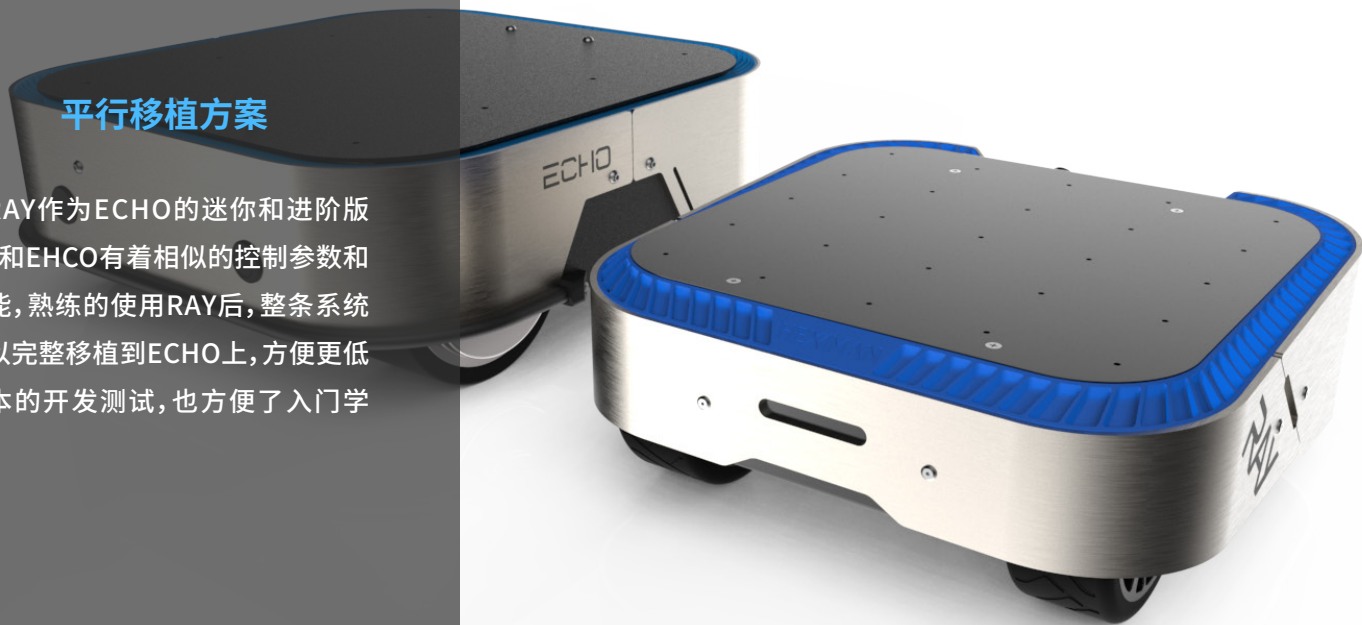
The image shows an exploded view of the RAY indoor service robot chassis. At the top is a brushed metal top plate. Below it is a black frame with a blue protective cage. The central part is the main chassis with various mechanical components. At the bottom is a brushed metal base plate. Two black wheels are shown on the sides. The background is a dark grey horizontal band.

学习室内机器人的首选

RAY系列是针对室内服务和运输机器人的进阶学习与研究开发而设计。整体采用钣金框架,使用不锈钢作为外壳结实耐用。RAY体型小巧,但仍然配套悬挂系统,适应门槛、缝隙、坑洼等复杂环境,可完成标准室内机器人需要的功能,特别适合早期的摸索学习和进阶过渡。

平行移植方案

RAY作为ECHO的迷你和进阶版本,和ECHO有着相似的控制参数和功能,熟练的使用RAY后,整条系统可以完整移植到ECHO上,方便更低成本的开发测试,也方便了入门学习。





模组化组装系统

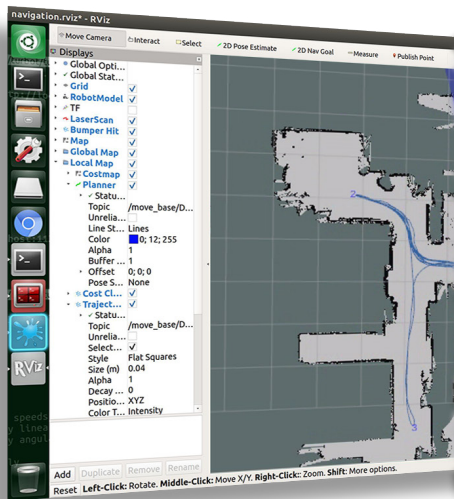
虽然RAY本体只提供了can控制模式,但可通过模组扩展扩展串口、蓝牙、wifi、无线手柄等多种控制方式,并且能够装备激光雷达、摄像头、GPS、4G或5G以及机械臂等模组。每个模组都提供标准化的安装,能够方便的自由安装,适合初学者学习。

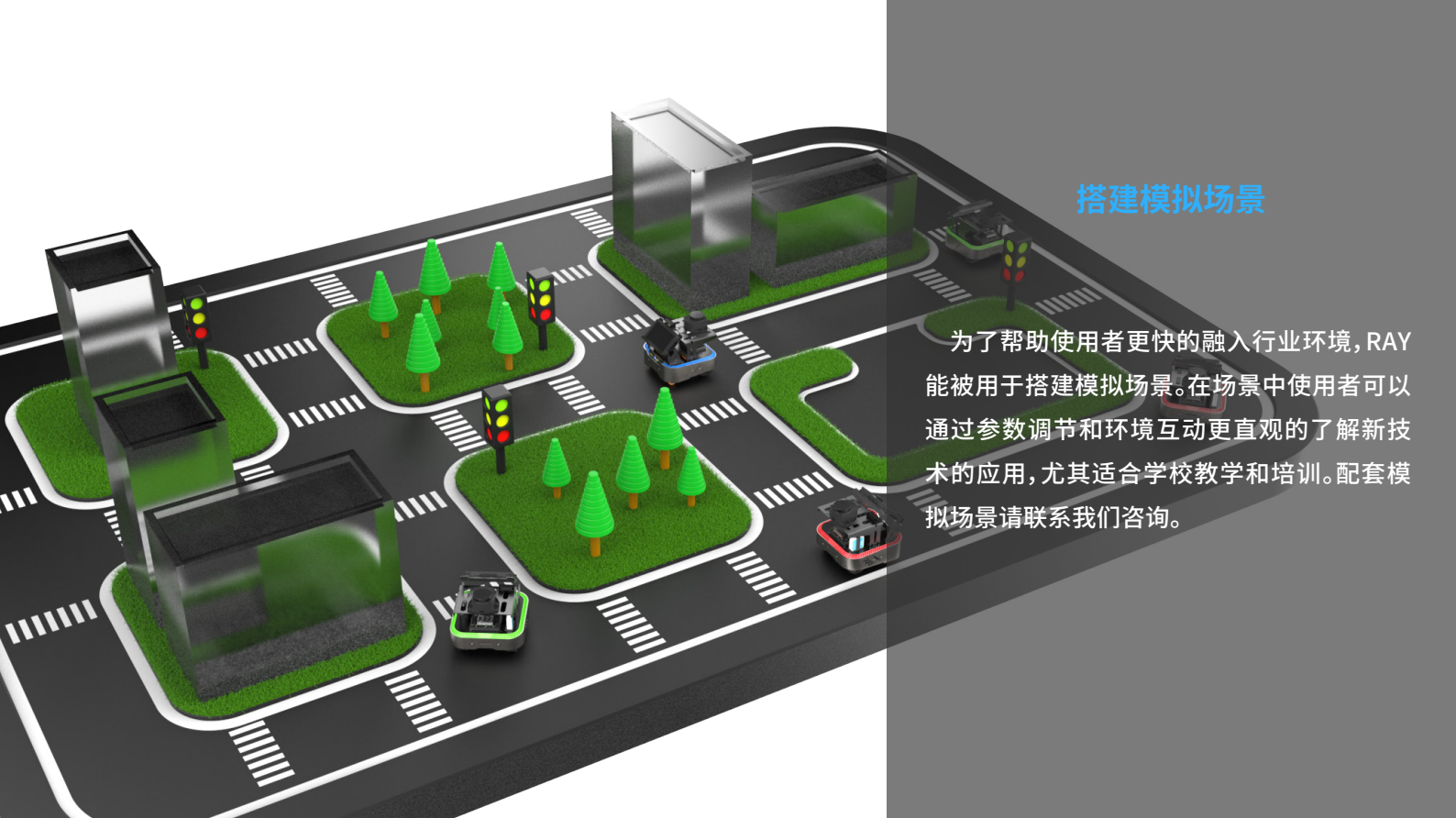
ROS GPS
WIFI 4G-5G
SLAM CAN
LIDAR ML AI

多样软件支持

XVIEW是一款能在windows和ubuntu上运行的监控和测试应用,他能够自动识别多种模组,提供状态监控、测试以及固件升级功能。

我们同时为ROS提供了支持。XROS中包含了常用的控制和导航案例,帮助使用者快速了解底盘和模组的相关协议和使用方式,再也不需要用户自己动手编写驱动代码。





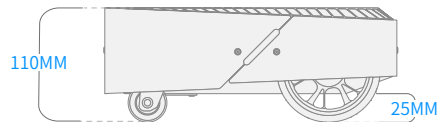
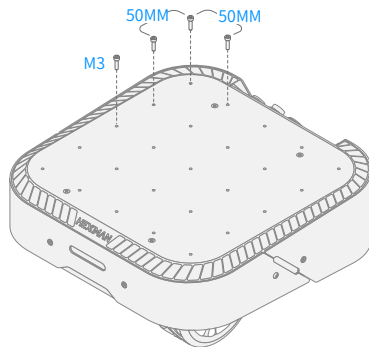
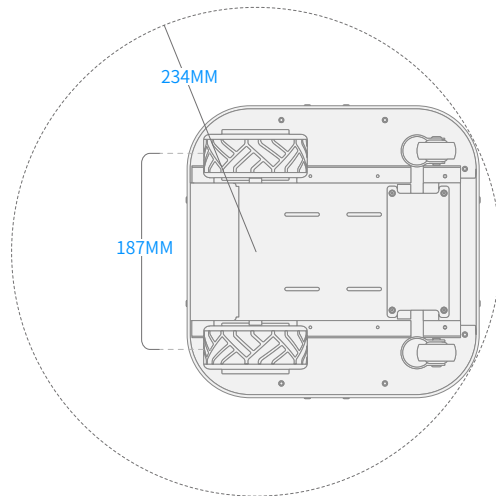
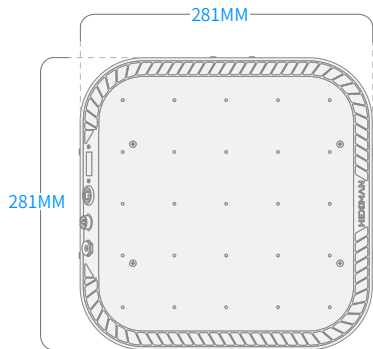
搭建模拟场景

为了帮助使用者更快的融入行业环境，RAY能被用于搭建模拟场景。在场景中使用户可以通过参数调节和环境互动更直观的了解新技术的应用，尤其适合学校教学和培训。配套模拟场景请联系我们咨询。

性能参数

型号	RAY
尺寸	281x281x110MM
转弯半径	234MM
离地间隙	25MM
空载重量	4.5KG
载重	5KG
最高速度	0.5m/s
最大坡度	10°
越障高度	无负载10MM
运动模式	两差速两从动

工作时间	3~5H
电机	直流有刷电机 2x11W
码盘	990 线
电池	标配锂电池 24V/5AH
充电时间	3H
接口	CAN
IP 等级	IP22
工作温度	0~40°C



HEXMAN

WWW.HEXMAN.CN

TEL: +86 0769-23078112

MOBILE: +86 18652867127



CN-V1.1