

HEXIMAN



YORIK

进阶级
标准移动模组

适合室内机器人教学与初期开发

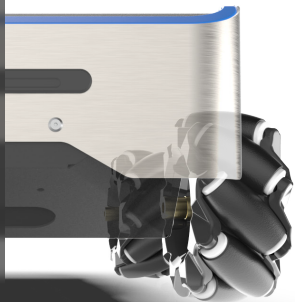


为入门级学习开发而生

YORK是一款为初学者设计的多功能底盘,它能够使用麦克纳姆、阿克曼、四轮差速这三种运动模式,能方便适配多种室内外环境。它小巧的尺寸和把手设计非常方便携带,也能够快速部署于桌面进行安装与维护。配合其他模组,YORK能够快速搭建起一个适合学生教育与入门学习的机器人平台。

麦克纳姆模式

麦克纳姆轮是一种由许多斜向小轮集合成的轮组。它使得底盘同时具有x轴与y轴移动的能力。由该轮组成的系统具有最优秀的自由度，但由于小轮容易磨损，比较适合在室内使用，尤其便于初学者入门学习。

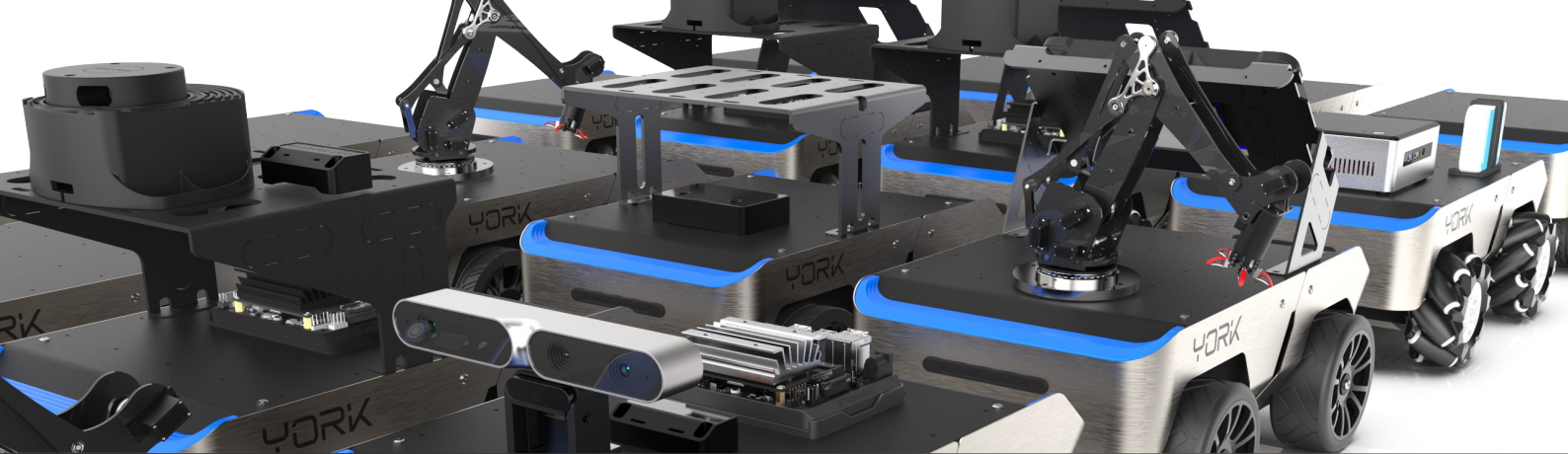


阿克曼/四轮差速模式

阿克曼模式是现代汽车最常使用的一种转向模式，此种系统有非常优良的载重和抗磨损能力，但是有一个较大的转弯半径，比较适合大空间室内和室外场景使用。

差速模式没有阿克曼模式那么好的载重能力，但是它的转弯半径为零，能够原地自旋。该模式能够在室内外使用，特别适合越野环境。





模组化组装系统

虽然YORX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

搭建模拟场景

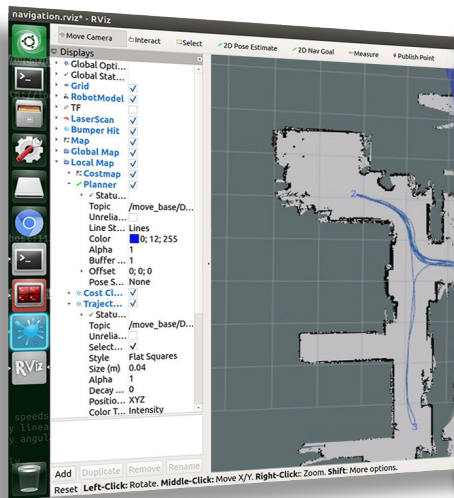
为了帮助使用者更快的融入行业环境，YORK能被用于搭建模拟场景。在场景使用者可以通过参数调节和环境互动更直观的了解新技术的应用，尤其适合学校教学和培训。配套模拟场景请联系我们咨询。



多样软件支持

HEXVIEW是一款能在windows和ubuntu上运行的监控和测试应用,它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。

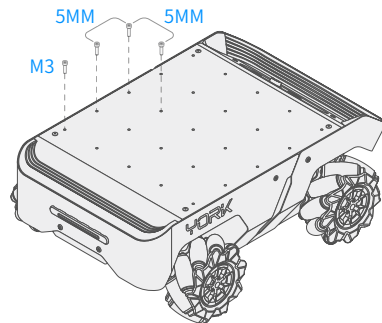
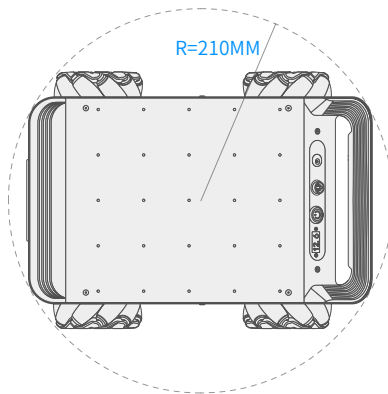
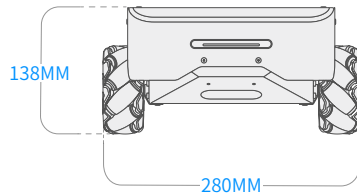
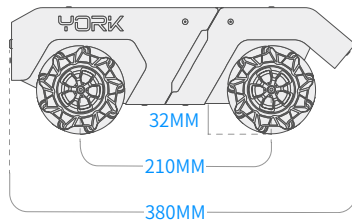
我们同时为ROS提供了支持。HEXROS中包含了常用的控制和导航案例,帮助使用者快速了解底盘和模组的相关协议和使用方式,再也不需要用户自己动手编写驱动代码。



性能参数

型号	YORK-DIFF	YORK-MCNM
尺寸	380x268x140MM	380x280x138MM
转弯半径	210MM	210MM
离地间隙	34MM	32MM
空载重量	3.5KG	3.5KG
载重	3KG	4KG
最高速度	0.5m/s	0.5m/s
最大坡度	10°	10°
越障高度	无负载 10MM	无负载 10MM
运动模式	四轮差速	麦克纳姆
工作时间	3~5H	3~8H
电机	4x11W	4x11W
码盘	990 线	990 线
电池	锂电池 24V/5AH	锂电池 24V/5AH
充电时间	3H	3H
接口	CAN	CAN
IP 等级	IP22	IP22
工作温度	0~40°C	0~40°C

备注:以上参数为零售版本



备注:以上尺寸图车型为YORK-MCNM

HEXMAN

WWW.HEXMAN.CN

TEL: +86 0769-23078112

MOBILE: +86 18652867127



CN-V1.5