



HEX MOVE ROBOTICS

EXPLORER OF MOBILE ROBOT

HAMMER-80

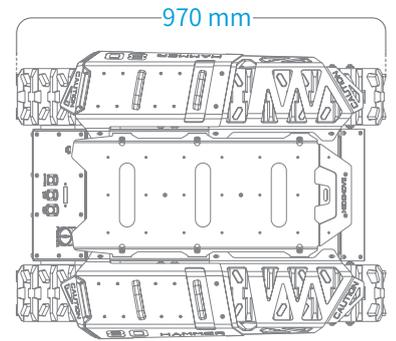
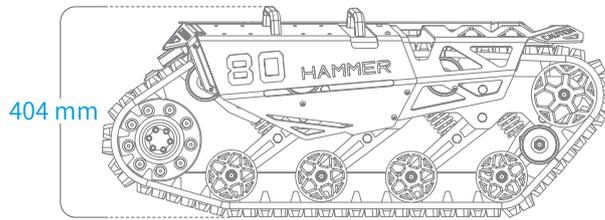
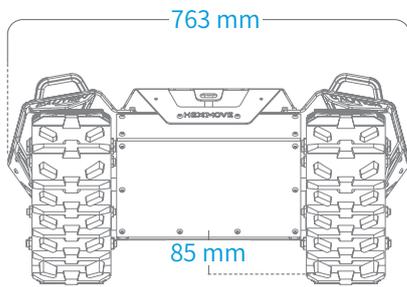
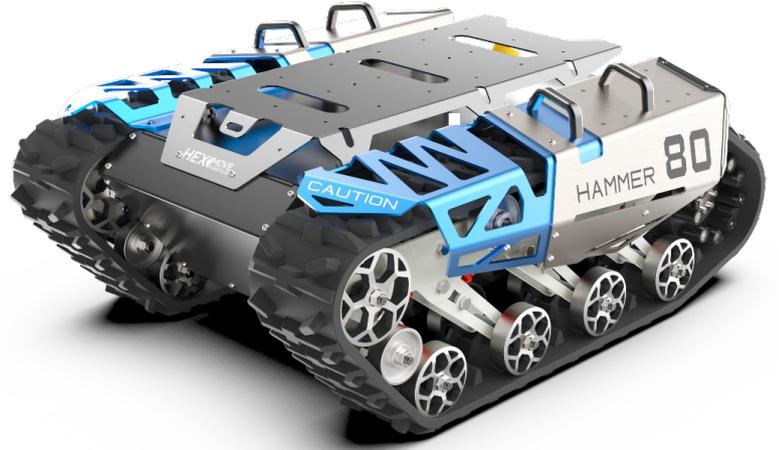


80 KG
最大载重

6.5 KM/H
最大速度

HAMMER-80 是一款履带越野底盘，采用了克里斯蒂悬挂结构，具有优良的地形适应能力，特别适合泥石路面，可攀爬大角度斜坡和翻越楼梯。

该底盘提供丰富的外设模组，可支持自动驾驶和远程驾驶等控制平台，也可安装机械臂等操作平台，可用于户外巡检、运输、农业采摘等行业。



技术参数

适用场景	室外越野
尺寸 (长宽高)	970×763×404 mm
自旋外廓半径	585 mm
离地间隙	85 mm
空载质量	100 kg
额定载重	柏油地面 80 kg
最高速度	6.5 km/h
最大爬坡角	30°
直角越障	空载 150 mm
运动模式	履带差速
刹车	电子刹车

HAMMER-80

悬挂方式	克里斯蒂悬挂
工作时间	视实际工况 2~4 h
电机参数	2×1000W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	48V 30Ah/ 50Ah(定制)
充电时间	3h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	48V 电池直出 / 24V 稳压标准
通讯接口	CAN
防护等级	IP52/ 定制 IP65
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



Ubuntu
20.04 22.04

ROS

Noetic

ROS2

Galactic Foxy
Humble Iron

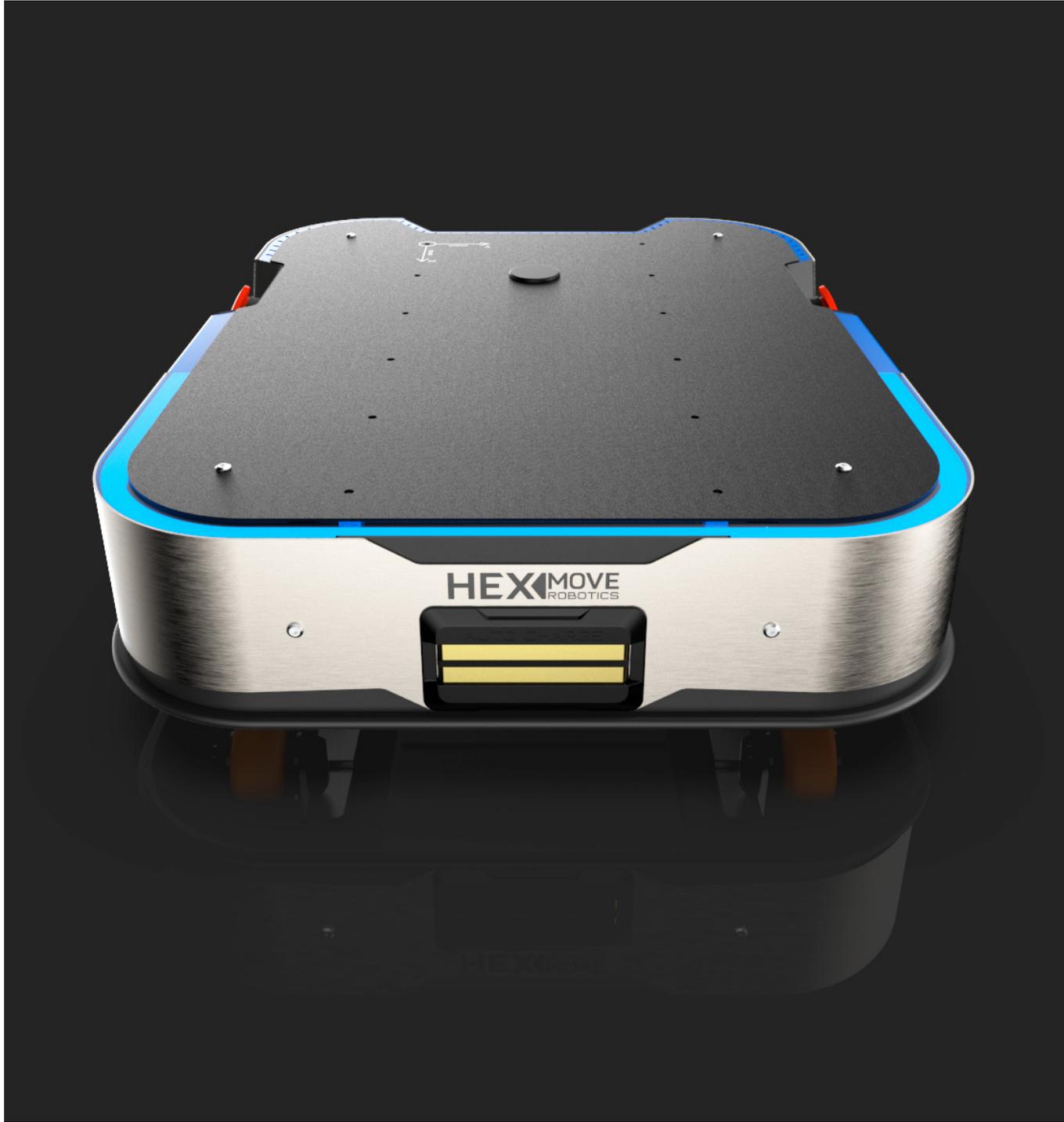
XSTD
SUPPORT DEVICES

标准化接口
支持无缝替换设备

GAZEBO

python™

ARK

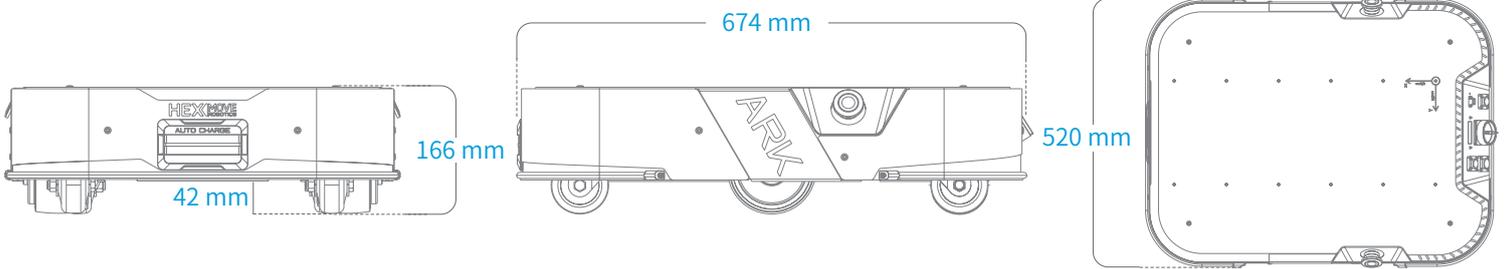
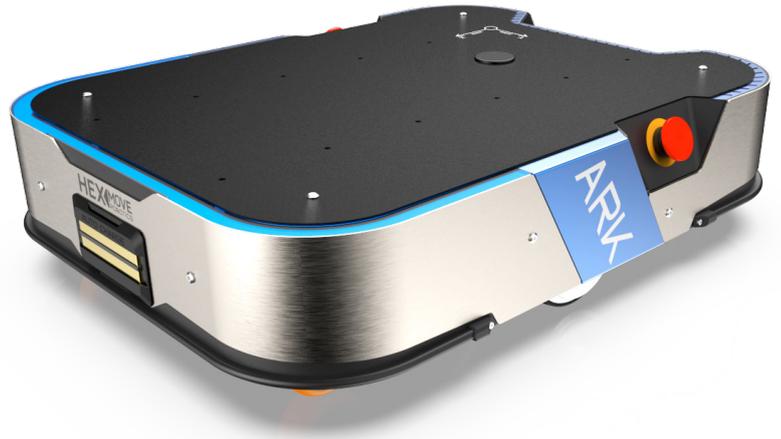


80 KG
最大载重

1.5 M/S
最大速度

ARK 是一款室内用 AGV 底盘，配备有自动充电系统、灯光指示系统，具有优良载重和通过性，特别适合室内各种环境。

该底盘支持上装供电，可安装自动驾驶导航套装，适用于商用服务、室内巡检、教育研究等场景。



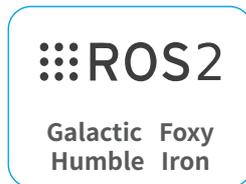
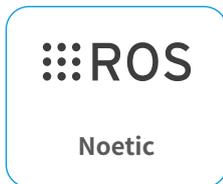
技术参数

适用场景	室内
尺寸 (长宽高)	674×520×166 mm
自旋外廓半径	376 mm
离地间隙	42 mm
空载质量	20 kg
额定载重	80 kg
最高速度	1.5 m/s
最大爬坡角	10°
直角越障	空载 10 mm
运动模式	两差速四从动
刹车	电子刹车

ARK

悬挂方式	三摇摆臂悬挂
工作时间	视实际工况 5~8 h
电机参数	2×150W 无刷减速电机
码盘参数	模拟 4096 线
电池参数	48V 10Ah
充电时间	5 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 稳压 / 48V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



ARK-MINI

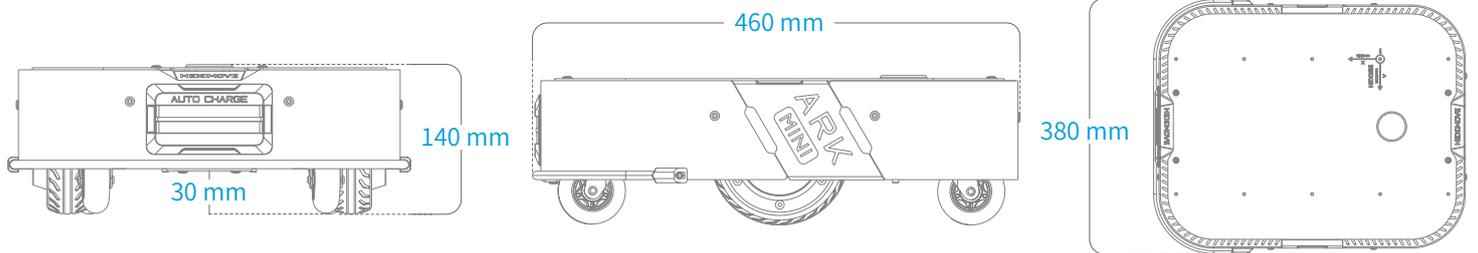
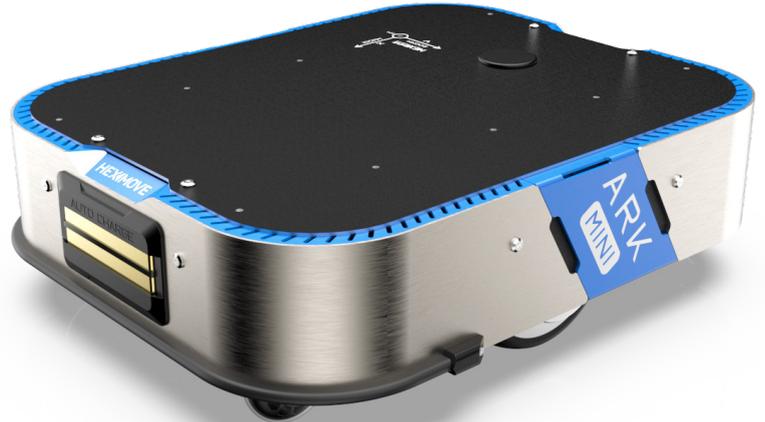


50 KG
最大载重

2.0 M/S
最大速度

ARK-mini 是一款室内用迷你底盘，采用六轮设计、三摇摆臂悬挂，可以通过绝大部分室内场景和部分室外场地。

该底盘体积小巧，提供自动充电模组，支持上装供电，可快速搭建自动驾驶平台，适用于商用服务、室内巡检、教育研究等场景。



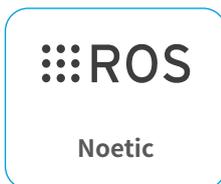
技术参数

适用场景	室内
尺寸 (长宽高)	460×380×140 mm
自旋外廓半径	265 mm
离地间隙	30 mm
空载质量	16 kg
额定载重	50 kg
最高速度	2.0 m/s
最大爬坡角	5°
直角越障	空载 10 mm
运动模式	两差速四从动
刹车	电子刹车

ARK-MINI

悬挂方式	三摇摆臂悬挂
工作时间	视实际工况 5~8 h
电机参数	2×100W 无刷直驱电机
码盘参数	4096 线
电池参数	24V 10Ah
充电时间	5 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



RAY

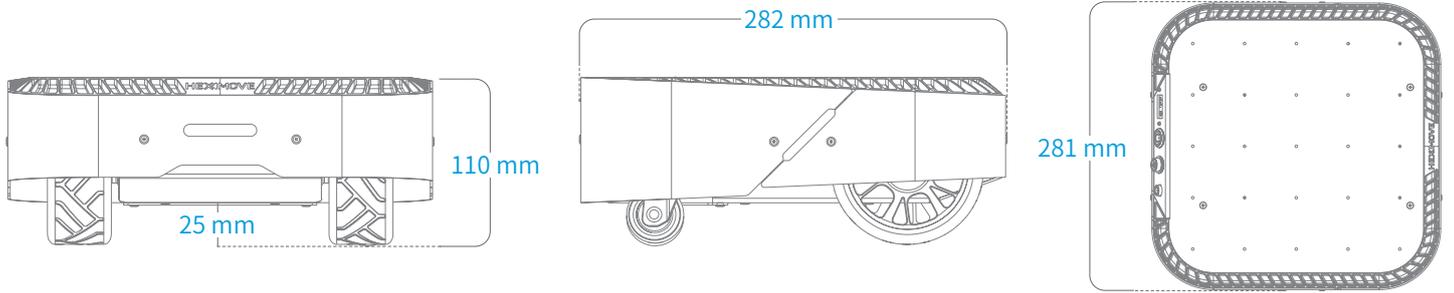


5.0 KG
最大载重

0.5 M/S
最大速度

RAY 是一款为教育设计的迷你差速底盘，虽然体积小，但仍然采用了摇摆臂悬挂，对室内的各种地形都能适应。

该底盘特别适合教育学习和集群开发，能够搭载多种上装模组，组成自动驾驶平台和机械臂平台，小体积也特别适合多机协同的开发，搭配智能场景使用效果更好。



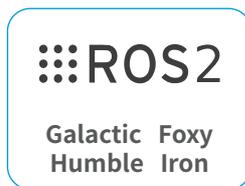
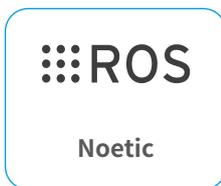
技术参数

适用场景	室内
尺寸 (长宽高)	282 × 281 × 110 mm
自旋外廓半径	234 mm
离地间隙	25 mm
空载质量	4.5 kg
额定载重	5 kg
最高速度	0.5 m/s
最大爬坡角	10°
直角越障	空载 10 mm
运动模式	两差速两从动
刹车	电子刹车

RAY

悬挂方式	单摆臂悬挂
工作时间	视实际工况 3~5 h
电机参数	2 × 11W 直流有刷电机
码盘参数	990 线
电池参数	24V 5Ah
充电时间	3 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



ORCS-DIFF

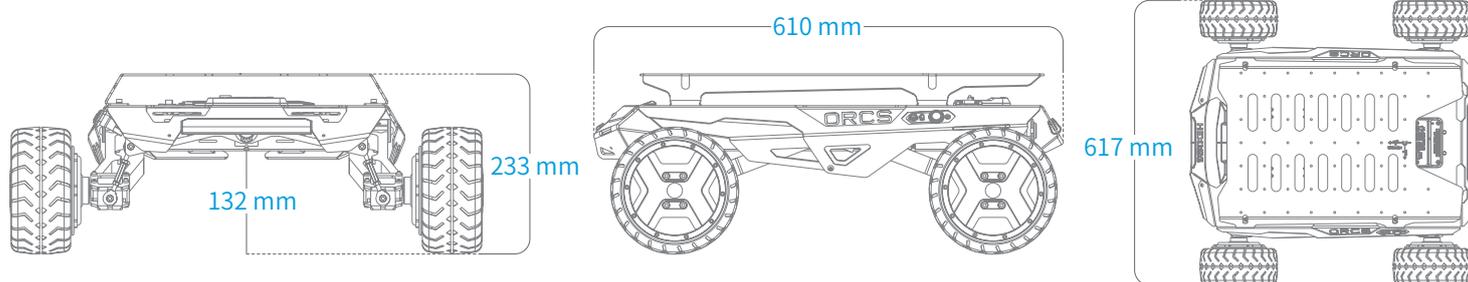


25 KG
最大载重

2.0 M/S
最大速度

ORCS-DIFF 是一款四轮差速底盘，采用三轴自适应悬挂构架，能够做到地面自适应贴附；同时采用四驱动力，高离地间隙设计，具有优秀的越野能力。

该底盘提供丰富的外设模组，可支持自动驾驶和远程驾驶等控制平台，也可安装机械臂等操作平台，可用于户外巡检、割草机等设备开发、复杂环境运输等场景。



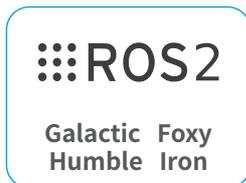
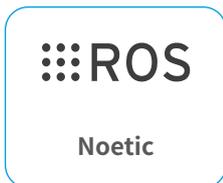
技术参数

适用场景	室外越野
尺寸 (长宽高)	610×617×233 mm
自旋外廓半径	415 mm
离地间隙	132 mm
空载质量	22 kg
额定载重	柏油地面 25 kg
最高速度	2.0 m/s
最大爬坡角	满载 15° 空载 40°
直角越障	空载 90 mm
运动模式	四轮差速
刹车	电子刹车

ORCS-DIFF

悬挂方式	三轴自适应悬挂
工作时间	视实际工况 3~5h
电机参数	4×250W 无刷伺服电机
码盘参数	模拟 4096 线
电池参数	24V 12.5Ah
充电时间	6 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



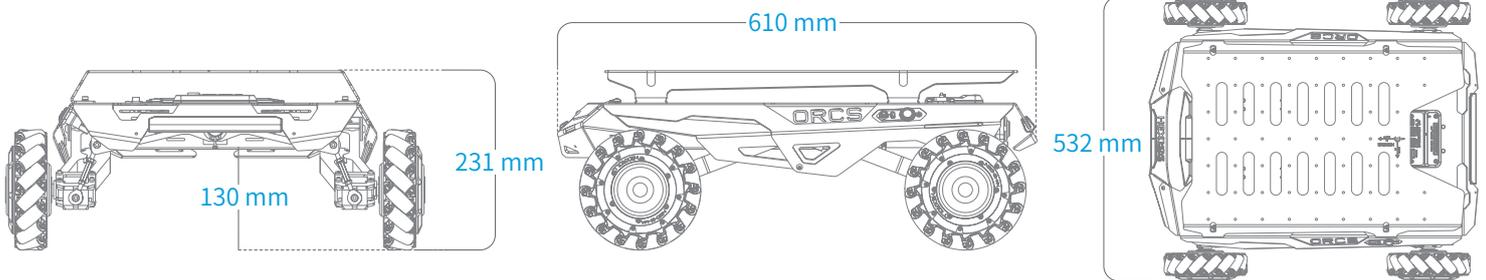
ORCS-MGNM



25 KG
最大载重

3.0 M/S
最大速度

ORCS-MCNM 是一款麦克纳姆轮底盘，采用三轴自适应悬挂构架，能够做到地面自适应贴附；同时采用四驱麦克纳姆轮，高离地间隙设计，具有平移能力和高通过性。该底盘提供丰富的外设模组，可支持自动驾驶和远程驾驶等控制平台，也可安装机械臂等操作平台，可用于室内运输、楼宇穿梭等场景。



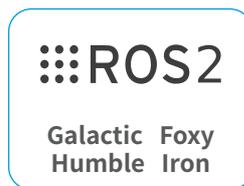
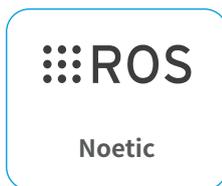
技术参数

适用场景	室内、轻度室外
尺寸 (长宽高)	610×532×231 mm
自旋外廓半径	378 mm
离地间隙	130 mm
空载质量	22 kg
额定载重	25 kg
最高速度	3.0 m/s
最大爬坡角	10°
直角越障	空载 30 mm
运动模式	麦克纳姆轮系
刹车	电子刹车

ORCS-MCNM

悬挂方式	三轴自适应悬挂
工作时间	视实际工况 3~5h
电机参数	4×90W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	24V 12.5Ah
充电时间	6 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



ORCS-MGNM-PRO

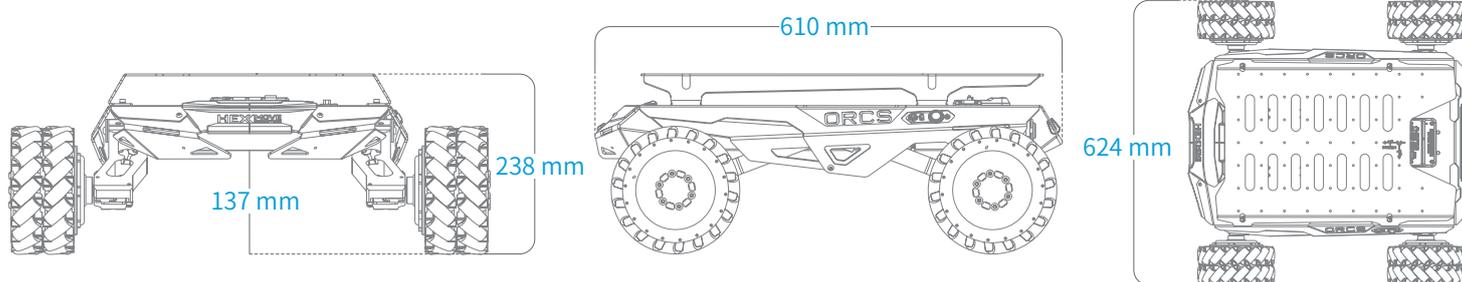


50 KG
最大载重

2.2 M/S
最大速度

ORCS-MCNM-PRO 是一款双排麦克纳姆轮底盘，与标准款采用了同样的构架，但加强了电机，并采用了双排麦轮交错安装设计，大大降低了麦轮的运动振动。

该底盘提供丰富的外设模组，动力强劲，适合安装重型设备，可作为多臂机器人的开发平台。



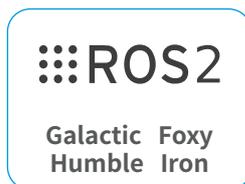
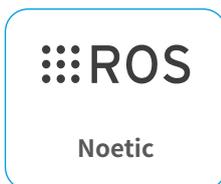
技术参数

适用场景	室内、轻度室外
尺寸 (长宽高)	610×624×238 mm
自旋外廓半径	422 mm
离地间隙	137 mm
空载质量	25 kg
额定载重	50 kg
最高速度	2.2 m/s
最大爬坡角	20°
直角越障	空载 60 mm
运动模式	麦克纳姆轮系
刹车	电子刹车

ORCS-MCNM-PRO

悬挂方式	三轴自适应悬挂
工作时间	视实际工况 3~5h
电机参数	4×200W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	24V 12.5Ah
充电时间	6 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



ORCS-MINI

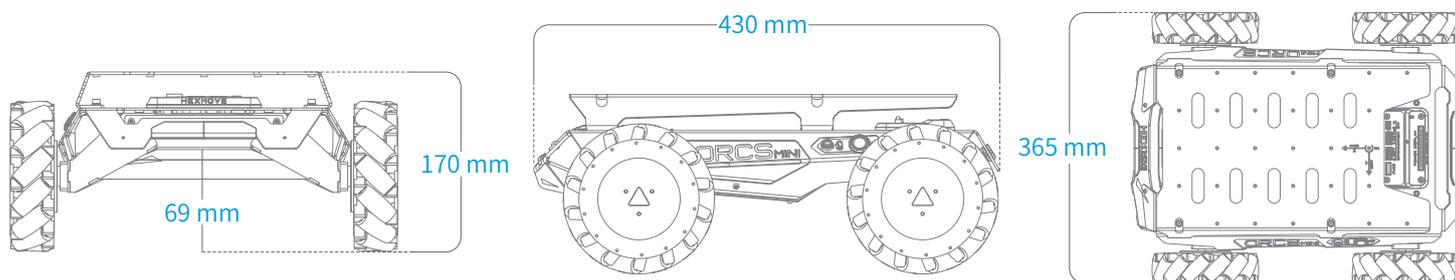
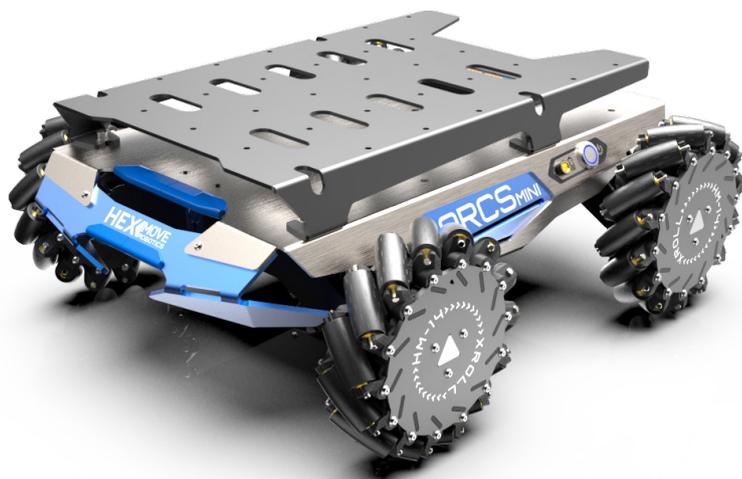


5.0 KG
最大载重

2.0 M/S
最大速度

ORCS-MINI 是一款教育用麦克纳姆轮底盘，采用了轮毂电机和摇摆臂设计，反应灵敏速度快，地形适应能力强。

该底盘可以加装自动驾驶模组，作为学习开发使用，还可以与智能场景联动，也可加装机械臂完成复合任务。



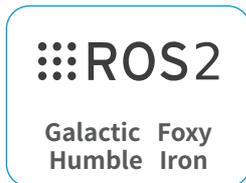
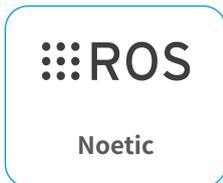
技术参数

适用场景	室内
尺寸 (长宽高)	430×365×170 mm
自旋外廓半径	268 mm
离地间隙	69 mm
空载质量	7.2 kg
额定载重	5 kg
最高速度	2.0 m/s
最大爬坡角	12°
直角越障	空载 20 mm
运动模式	麦克纳姆轮系
刹车	电子刹车

ORCS-MINI

悬挂方式	前摇摆臂悬挂
工作时间	视实际工况 3~5h
电机参数	4×38W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	24V 5Ah
充电时间	3 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



NEOS

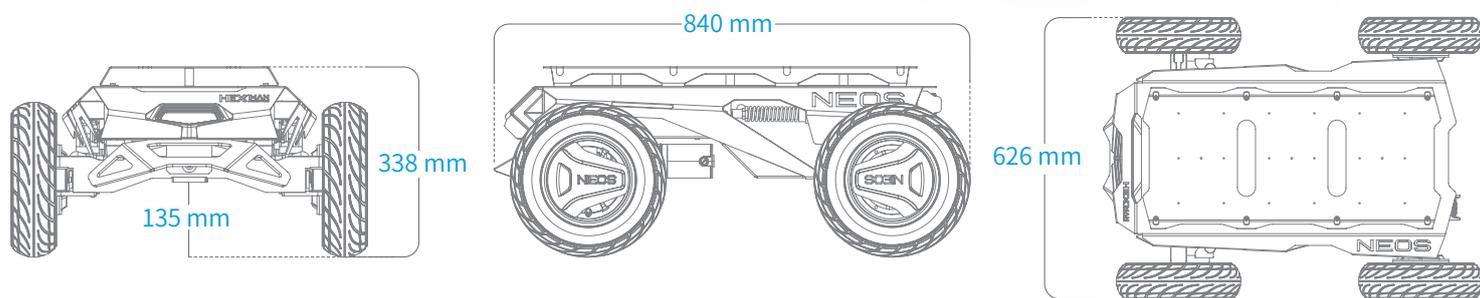


80 KG
最大载重

20 KM/H
最大速度

NEOS 是一款室外阿克曼底盘，采用了复合悬挂系统与充气轮胎设计，大大减小车体振动；最高速度能达到 20km/h，特别适合户外普通道路。

阿克曼转向模式虽然牺牲了转向性能，但增加了载重能力，可用于园区物流运输，一般道路自动驾驶开发等场景。



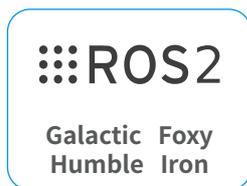
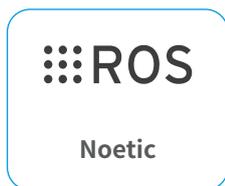
技术参数

适用场景	室外一般道路
尺寸 (长宽高)	840×626×338 mm
自旋外廓半径	1.34 m
离地间隙	135 mm
空载质量	47 kg
额定载重	50kg/10° 80kg/5°
最高速度	20km/h
最大爬坡角	10°
直角越障	空载 100 mm
运动模式	后驱前阿克曼转向
刹车	电子刹车 / 选配驻车抱闸

NEOS

悬挂方式	前摇摆臂悬挂 / 后拖拽臂独立弹簧减震
工作时间	视实际工况 5~8h
电机参数	2×350W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	48V 15Ah(可定制)
充电时间	3.5 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 稳压 / 48V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP42 / IP65(可定制)
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



TRIGGER-A

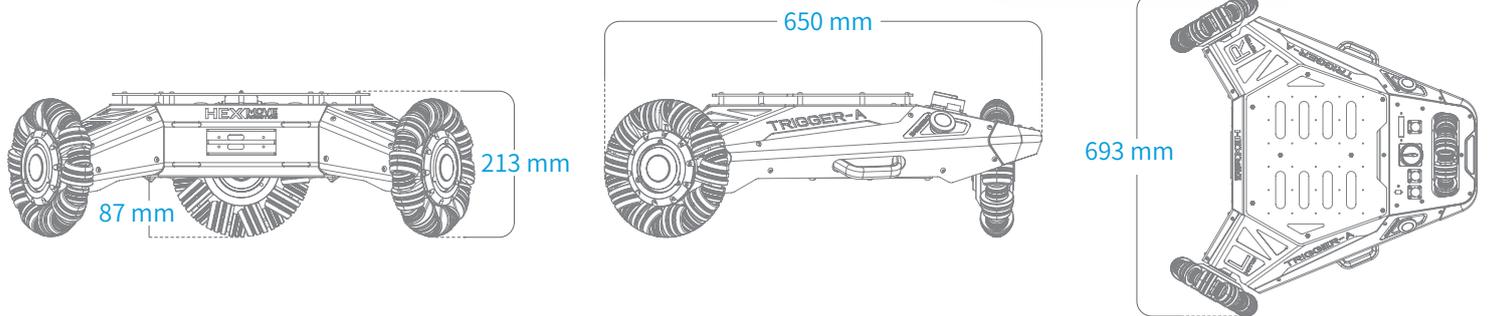


50 KG
最大载重

2.0 M/S
最大速度

TRIGGER-A 是一款使用三正交轮构架的室内外地盘。三角形结构可以在实现全向移动的同时，获得最小的旋转半径；加大的正交轮可以实现户外非越野场景的移动；非下沉式悬挂可以支持较高重心的上装，维持小巧与稳定之间的平衡。

该底盘特别适合室内外穿梭，小空间机动与掉头转向，可以搭载机械臂，作为半人型机器人底座使用。



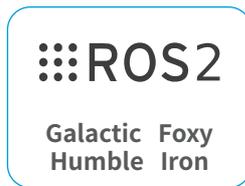
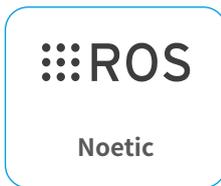
技术参数

适用场景	室内 / 室外非越野
尺寸 (长宽高)	650×693×213 mm
自旋外廓半径	756 mm
离地间隙	87 mm
空载质量	约 30 kg
额定载重	50 kg
最高速度	2 m/s
最大爬坡角	10°
直角越障	空载 30 mm
运动模式	三正交轮系统
刹车	电子刹车

TRIGGER-A

车载模组	RGB 指示灯 / IMU(高配) / 自动充电(高配)
工作时间	视实际工况 3~8h
电机参数	3×100W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	48V 10Ah / 20Ah(高配)
充电时间	2~4 h
充电器	AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 稳压 / 48V 电池直出
通讯接口	标准 CAN
防护等级	IP42
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



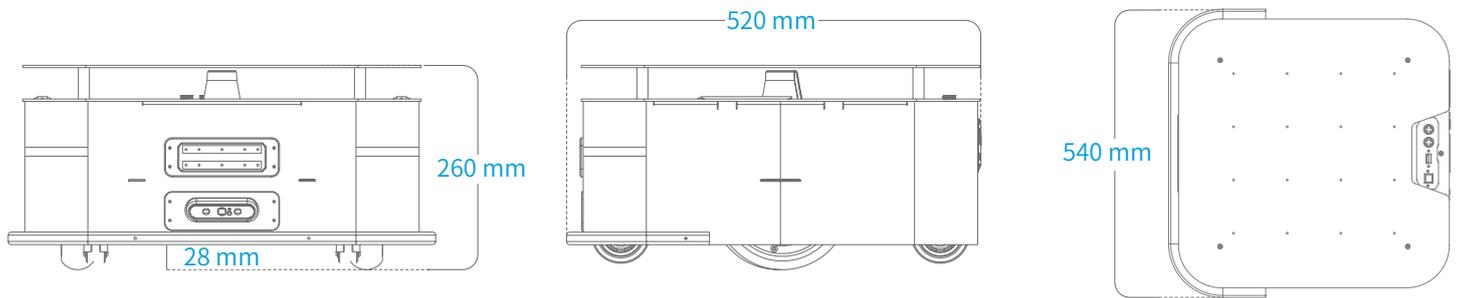
KP-S30(SLAM)



100 KG
最大载重

1.0 M/S
最大速度

KP-S30 一款标准商用底盘，配备室内单线激光雷达 SLAM 解决方案，提供丰富的扩展接口，可根据不同场景需求快速二次开发为各类室内机器人。该设备配备双目相机和防撞条进行主动 / 被动辅助避障，提高商用机器人安全可靠。KP-S30 也提供自动充电桩模块，可满足 24 小时无人化作业需求。



技术参数

适用场景	室内
尺寸 (长宽高)	540×520×260 mm
自旋外廓半径	340 mm
离地间隙	28 mm
空载质量	41 kg
额定载重	100 kg
最高速度	1.0 m/s
最大爬坡角	5°
直角越障	空载 10 mm
运动模式	两主动四从动
感知方案	单线雷达 +RGBD(选配)
定位精度	±2 cm

KP-S30(SLAM)

刹车	电子刹车
悬挂方式	双边弹簧悬挂
工作时间	视实际工况 10~13h
电机参数	2×350W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	24V 31Ah
充电时间	6.5 h
充电器	充电桩 (选配) / AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 电池直出
通讯接口	HTTP/RJ45 /WIFI/USB/CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



Ubuntu

机器人管理系统

用户管理 在线建图 路径规划 任务管理 自动回充

二次开发

提供设备发现接口 注册登录接口 建图导航接口

地图相关操作 系统参数等接口

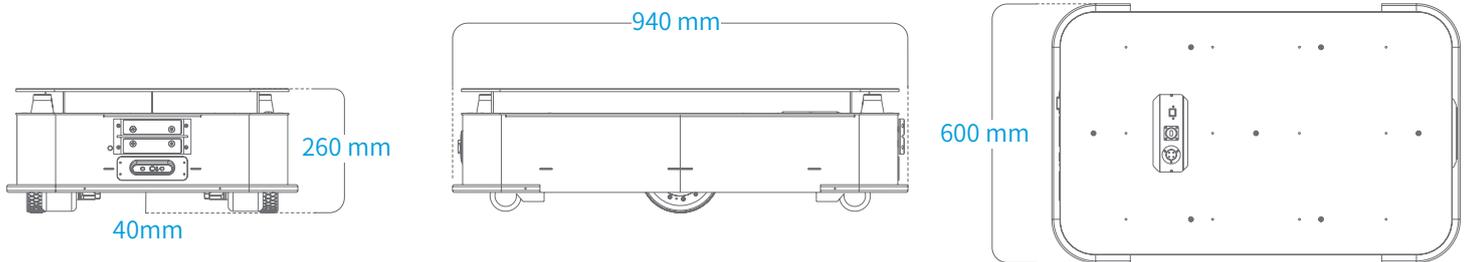
KP-P5000(SLAM)



500 KG
最大载重

1.0 M/S
最大速度

KP-P500 一款大负载 (MAX 500kg) 标准商用底盘, 配备室内单线激光雷达 SLAM 解决方案, 提供丰富的扩展接口, 可根据不同场景需求快速二次开发为各类室内机器人。该设备配备双目相机和防撞条进行主动 / 被动辅助避障, 提高商用机器人安全可靠。KP-P500 也提供自动充电桩模块, 可满足 24 小时无人化作业需求。



技术参数

适用场景	室内
尺寸 (长宽高)	940×600×260 mm
自旋外廓半径	520 mm
离地间隙	40 mm
空载质量	70 kg
额定载重	500 kg
最高速度	1.0 m/s
最大爬坡角	5°
直角越障	空载 10 mm
运动模式	两主动四从动
感知方案	双单线雷达 +RGBD(选配)
定位精度	±2 cm

KP-P500(SLAM)

刹车	电子刹车
悬挂方式	双侧弹簧悬挂
工作时间	视实际工况 8~10h
电机参数	2×500W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	24V 31Ah
充电时间	6.5 h
充电器	充电桩 (选配) / AC 220V 外置充电器
电源输出	24V 电池直出
通讯接口	HTTP/RJ45 /WIFI/USB/CAN
防护等级	IP22
工作温度	0~60 摄氏度

软件支持



Ubuntu

机器人管理系统

用户管理 在线建图 路径规划 任务管理 自动回充

二次开发

提供设备发现接口 注册登录接口 建图导航接口

地图相关操作 系统参数等接口

XGO-G



多传感器自动驾驶开发平台

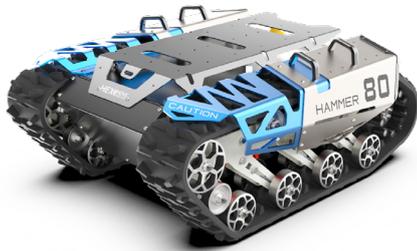
XGO-G 是一款标准自动驾驶导航套装，可选配 16 线激光雷达或 mid360 点云雷达，集成了自动驾驶所需要的所有基础装备，并可实现部分视觉功能。

该套装采用标准化设计，能够兼容多系列底盘，适合户外自动驾驶开发、物流配送、室外巡检等场景。



适配底盘

HARMMER 系列



ORCS 系列



NEOS 系列



模块参数

激光雷达	Livox-MID-360/Robosense 16 线 /32 线
前摄像头	1080P 高清摄像头
避障摄像头	Dabai RGBD
IMU	6 轴 YIS130
GNSS	选配
网络通讯	2.4G/5G 定制 WIFI 路由

XGO-G

底盘通讯	标准 CAN
工控机	ORIN NX
显示屏	10.1 寸
电源	48V 5A
灯光	全彩 RGB 灯条
外部接口	USB/ 网口 /HDMI/ 对外供电

软件支持



Ubuntu
20.04

ROS

Noetic

RViz

轨迹编辑插件
导航 UI 控制插件

XSID
SUPPORT DEVICES

标准化接口
支持无缝替换设备

Open

source

Demo

视觉点云融合 车道语义识别 3D 点云 SLAM 记忆行车 路径点导航

XGO-E



自动驾驶教学平台

XGO-E 是一款为教育开发提供的小型自动驾驶套装，非常适合安装于中小型底盘上，可实现激光雷达或视觉的导航功能。该套装支持额外安装机械臂等其他设备，可做为自动驾驶教学、机器人赛事、车路协同场景、自动集群开发使用。

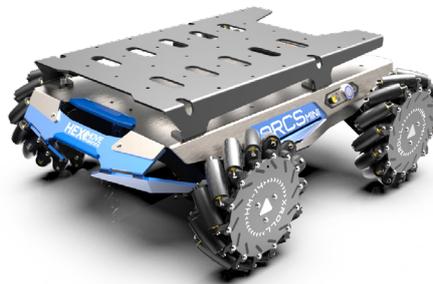


适配底盘

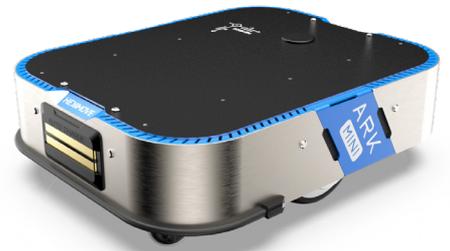
RAY



ORCS-MINI



ARK-MINI



模块参数

使用场景	室内教学 / 开发	XGO-E	工控机	JETSON NANO/ORIN NANO
激光雷达	Blueseas LDS25		显示屏	10.1 寸
避障摄像头	Dabai RGBD		电源	24V 5A
网络通讯	板载 WIFI 网卡		灯光	全彩 RGB 灯条
底盘通讯	标准 CAN		外部接口	USB/ 网口 /HDMI/ 对外供电

软件支持



Ubuntu
20.04

ROS

Noetic

RViz

轨迹编辑插件
导航 UI 控制插件

XSTD
SUPPORT DEVICES

标准化接口
支持无缝替换设备

Open

source

Demo

激光 SLAM 记忆行车 路径点导航 视觉定位 (配合智能场景)

EGH051S-4X



四臂 AI 协作机器人训练开发平台

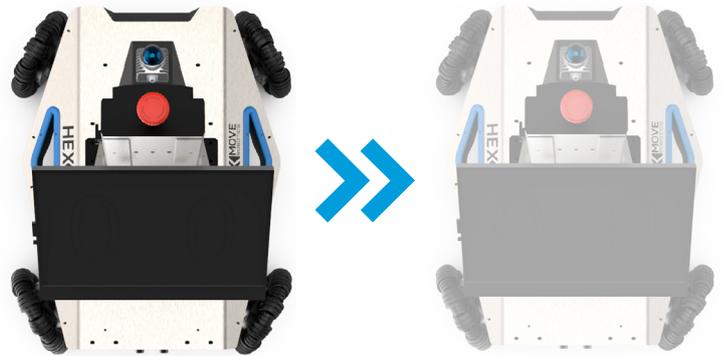
ECHOSIS-4X 是一款为未来 AI 复合机器人开发的研究训练平台，该平台通过人操作后部双臂示教前部双臂完成任务来收集训练数据，大大加快训练速度，提高 AI 完成成功率。

底盘同时提供自动驾驶支持，可作为 AI 服务机器人测试硬件平台。

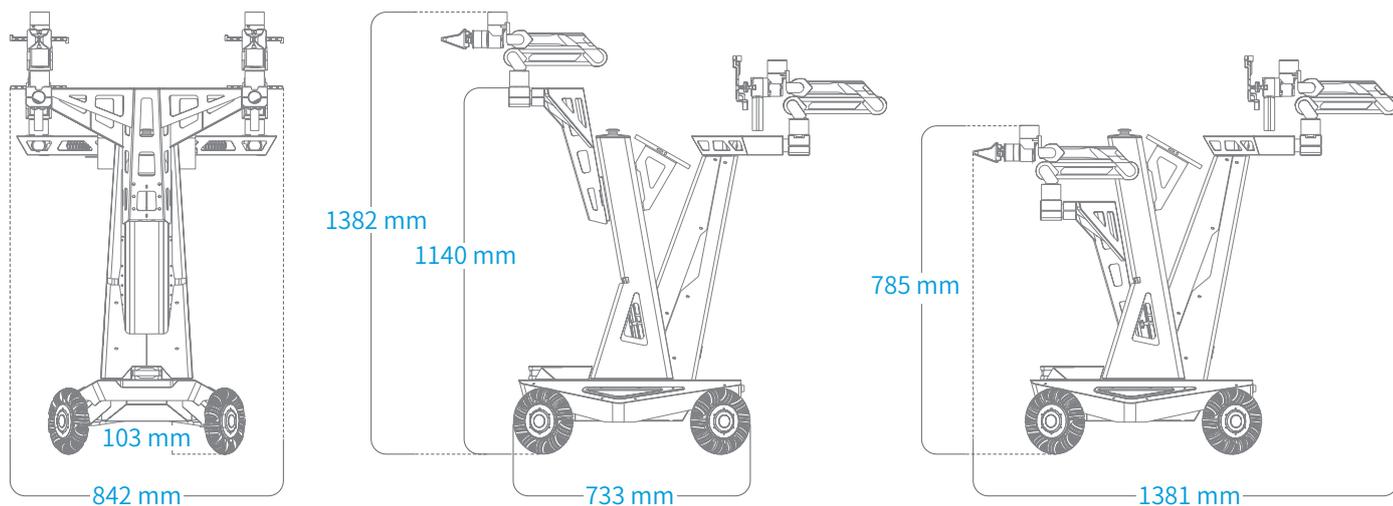


ECHOSIS-4X 装备了升降机构，支持 ROS 控制，可让机械臂触及低处茶几和高处橱柜，大大增加了工作范围，可以完成更加复杂的训练任务。

该平台底盘采用了大轮径全向轮设计，不仅可以支持平移运动，大大提高平台在狭窄环境下的机动能力；同时大轮径可以支持普通室外非越野场景，做到室内外通用。



为了能方便移动示教，ECHOSIS 提供了手动操作模式，通过手柄开关可以快速进行切换，在不影响里程计的基础上手动移动平台，同时还可以操作升降。



模块参数

机械臂摄像头	1080P usb 摄像头
固定摄像头	Dabai RGBD
工控机	ORIN NX
网络	2.4G/5G 定制 WIFI 路由
显示屏	13 寸 1080P
激光雷达	Livox-MID-360

进阶套装参数

机械臂摄像头	Dabai RGBD
固定摄像头	Dabai RGBD
工控机	ORIN AGX
网络	2.4G/5G 定制 WIFI 路由
显示屏	13 寸 1080P
激光雷达	Livox-MID-360

底盘参数

适用场景	室内、轻度室外
尺寸 (长宽高)	1381 × 842 × 1382 mm
额定载重	60 kg
最高速度	3.0 m/s
最大爬坡角	20°
直角越障	空载 50 mm
运动模式	正交轮系

悬挂方式	前摆臂悬挂
工作时间	视实际工况 5~8h
电机参数	4 × 100W 无刷伺服电机
码盘参数	4096 线
电池参数	48V 20Ah
电源输出	48V 电池直出 / 24V 稳压
通讯接口	标准 CAN

机械臂参数

轴数	6 轴 + 夹爪
臂展	620 mm
额定负载	1.5 kg
峰值负载	3 kg
夹爪范围	80 mm

夹爪最大夹持力	10 nm
总重	3.35 kg
最大功率	500 W
电源	24V 20A
通讯接口	标准 CAN

软件支持



Ubuntu
20.04

ROS

Noetic

RViz

轨迹编辑插件
导航 UI 控制插件

ALOHA

复现论文 Demo

Open

source

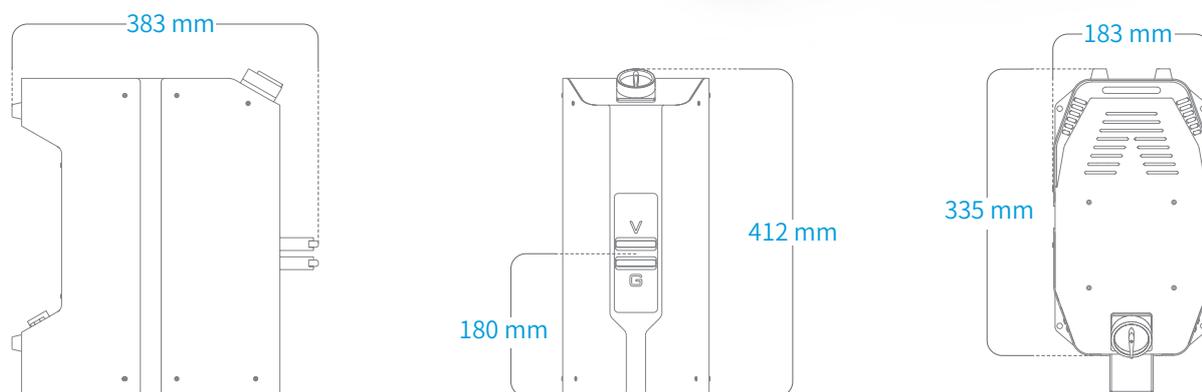


XPOWER

该系列包含充电桩、多模电源等供电相关模组

AUTO CHARGER-G 是一款通用型自动充电桩。该款型可以调节触点高度，以此适应各种不同底盘高度。基站侧面安装有指示灯带，可以方便查看充电状态。

该基站可支持外挂式和嵌入式车载端，最高支持 48V 电池包，并提供 ROS 平台支持，可实时监控和反馈充电电流、电压等数据。



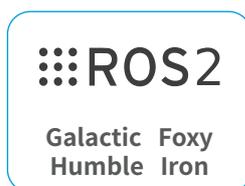
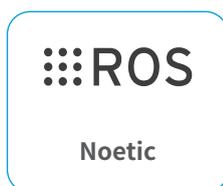
技术参数

型号	内嵌式车载端 (默认)
最大输入电压	60 V
最大输入电流	10 A
功耗	5 W
工作模式	手动 / 自动
通讯方式	CAN 总线
安全措施	触点电压检测
工作温度	0~60°C
IP 等级	IP22

AUTO CHARGER-G

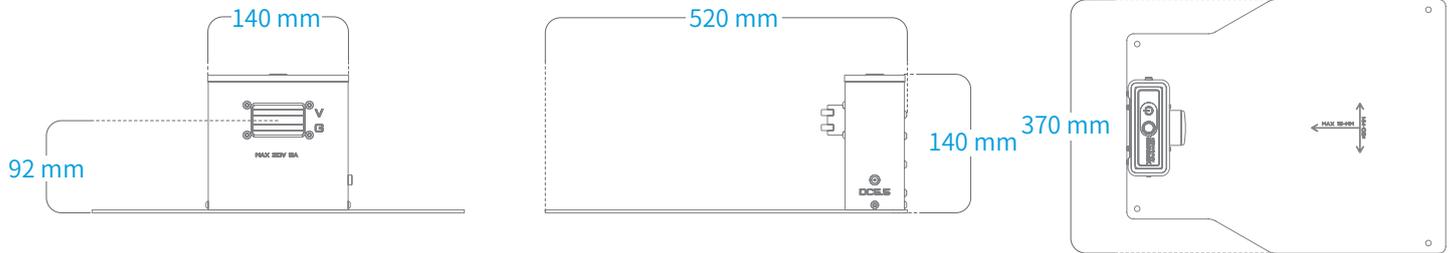
型号	基站
输入电压	220V AC
最大输出电压	60V DC
触点高度可调距离	±40 mm
触点可压缩距离	20 mm
触点左右偏差距离	±50 mm
安全措施	触点压缩距离检测
工作温度	0~60°C
IP 等级	IP22

软件支持



AUTO CHARGER-E 是一款专用型自动充电桩。该款型主要用于室内服务机器人等低矮设备，可适配 ARK 等底盘。

该基站可支持外挂式和嵌入式车载端，最高支持 24V 标准电池，并提供 ROS 平台支持，可实时监控和反馈充电电流、电压等数据。



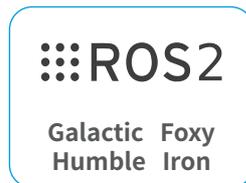
技术参数

型号	外挂式车载端 (默认)
最大输入电压	33 V
最大输入电流	5 A
功耗	1.2 W
工作模式	手动 / 自动
通讯方式	CAN 总线
安全措施	触点电压检测
工作温度	0~60°C
IP 等级	IP22

AUTO CHARGER-E

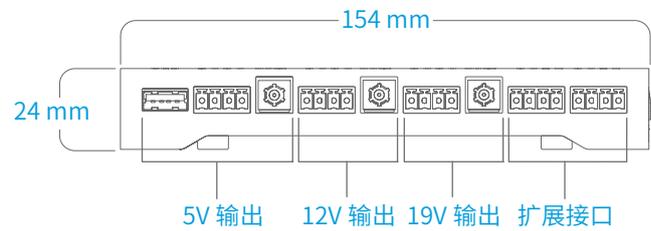
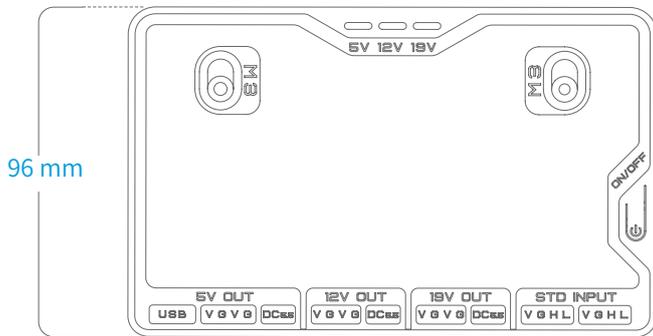
型号	基站
变压器	外置变压器
变压器输入电压	220V AC
基站最大输出电压	33V DC
触点可压缩距离	15 mm
触点左右偏差距离	±50 mm
安全措施	触点压缩距离检测
工作温度	0~60°C
IP 等级	IP22

软件支持



CONVERTER-M 是一款多模电源转换器，可以同时输出 5V、12V、19V 几种常用电压，并提供多种标准接口。

该电源可切换手动或自动启动模式，非常适合搭配其他设备给项目早期开发使用，可方便安装于标准支架上。



技术参数

型号	多模电源转换模组
最大输入电压	30 V
最大输出总功率	合计 240 W
额定输出电压	5V / 12V / 19V

CONVERTER-M

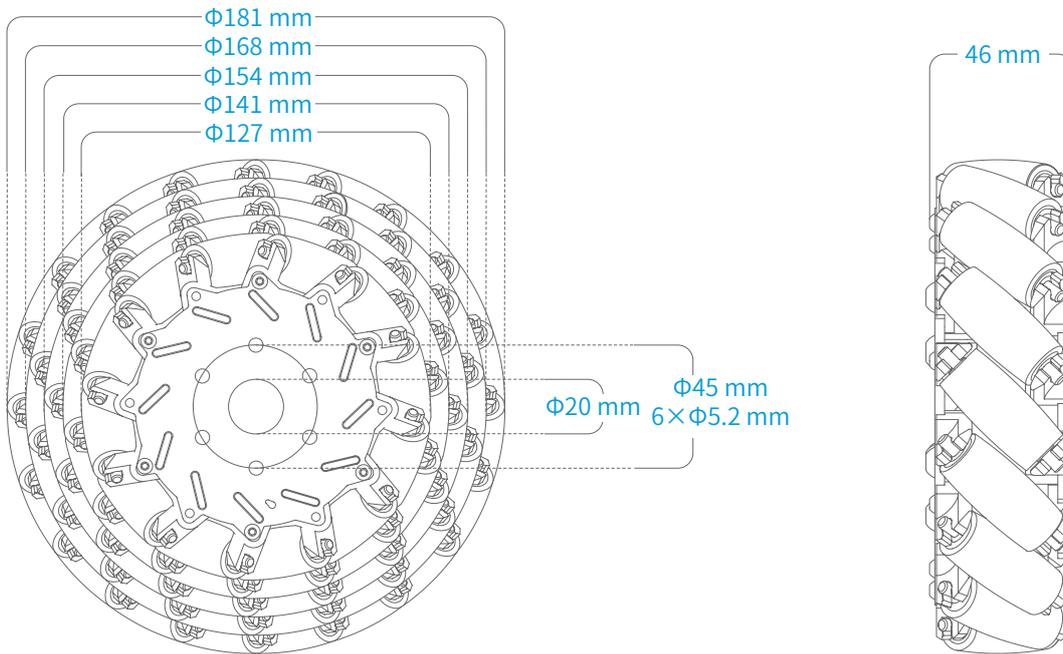
额定输出电流	单路 10 A
输入接口	标准扩展接口 (2EDGK3.5)
输出接口	USB / DC5.5 / 2EDGK3.5
工作温度	0~60°C



HEXIRROLL

该系列包含麦克纳姆轮、轮毂电机等轮系模组

XROLL-M 是一套可定制化麦克纳姆轮，该轮组采用了模块化设计，可以组成不同轮径，也可单独拆卸，方便维护。轮骨架采用钣金设计，易于更换和定制设计，可设计多种安装方式，适配减速电机、轮毂电机等多种动力电机。

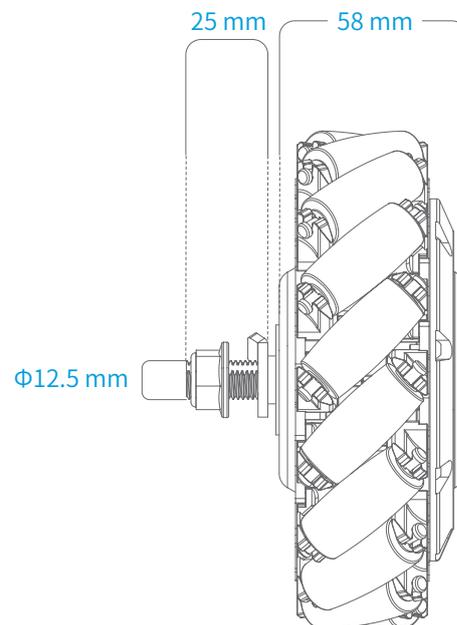
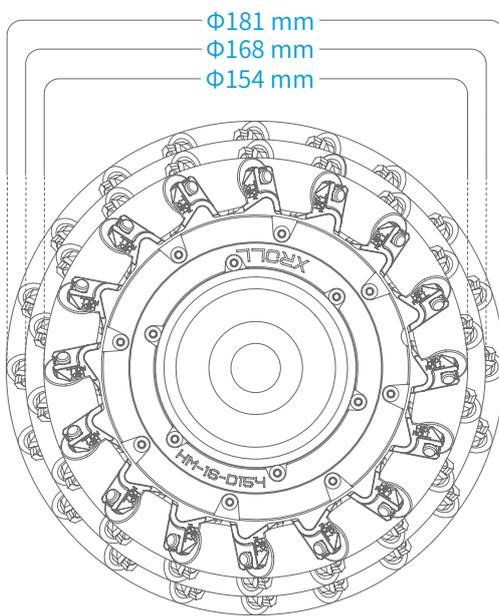


技术参数

型号	M20	M18	M16	M14	M12
直径 /mm	181	168	154	141	127
宽度 /mm	46	46	46	46	46
重量 /g	830	730	640	550	400
单个载重 /kg	<25	<25	<25	<25	<25

XROLL-HM 是一系列麦克纳姆轮毂电机，具有轮毂电机体积小、反应快、噪音小的优点。麦轮采用 XROLL 的模块化设计，可以快速更换小轮，方便维护。

该产品系列支持定制尺寸，可配套对应无刷驱动器。



技术参数

小轮个数	20/18/16
直径	181/168/154 mm
厚度	58 mm
额定电压	24 V
额定电流	5 A

XROLL-HM

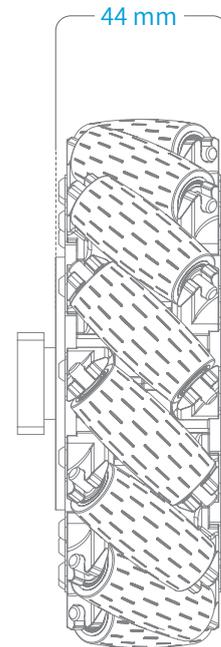
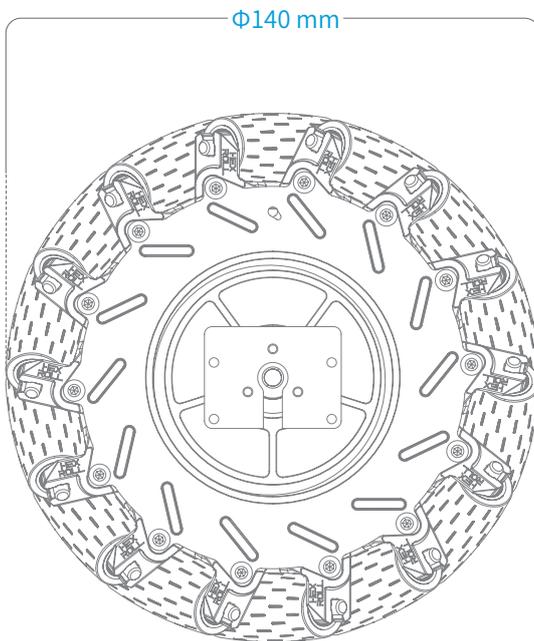
额定功率	120 W
额定转矩	4 nm
额定转速	200 rpm
编码器	1024 线
防护等级	IP65

配套驱动参数

型号	BLDC-6020ICD
模式	一拖二电机
最高电压	60 V
最大相电流	20 A
通讯接口	CAN/485



XROLL-HM-E 是一款教育用麦克纳姆轮毂电机，具有轮毂电机体积小、反应快、噪音小的优点。麦轮采用 XROLL 的模块化设计，可以快速更换小轮，方便维护。该产品内置电机驱动，直接通过总线即可控制，安装方便，特别适合教育开发。



技术参数

小轮个数	14
直径	140 mm
厚度	44 mm
驱动最高电压	30 V
驱动最大电流	4.5 A

XROLL-HM-E

通讯方式	485 总线
电机额定转矩	0.55 nm
电机额定转速	320 rpm
编码器	4096 线
防护等级	IP43

HEXMOVE



寻界机器人(东莞)有限公司

WWW.HEXMOVE.CN

Mobile: +86 18652867127

Email: market@hexmove.cn