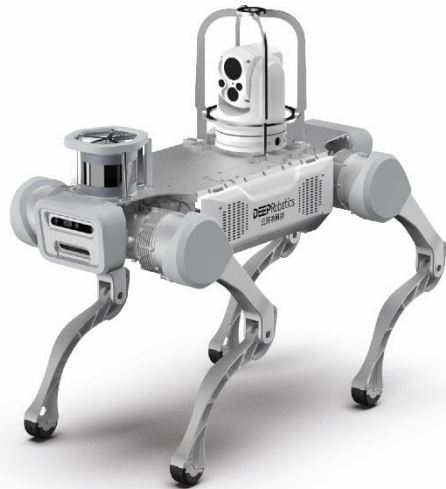


Robots chiens / quadrupèdes Jueying : Automatisation des inspections et opérations sensibles



- Utilisables dans les ateliers industriels, labos, couloirs de métro, et autres **espaces tertiaires sensibles**, pour y réaliser des **inspections de routine**.
- Compatible avec **les contextes complexes et dangereux**, comme la lutte contre le terrorisme, le sauvetage, l'élimination de bombe...
- Radar laser (Lidar multi-lignes) de positionnement SLAM pour une **cartographie précise de l'environnement**.
- Caméra de profondeur pour **l'identification efficace des équipements et la reconnaissance visuelle**
- Possibilité d'équiper de modules supérieurs supplémentaires (caméra, connexion 4G/5G, système RTK/GPS, bras de robot, charge autonome...) pour une **modularité et une adaptabilité supérieure**.

Les Modèles



Jueying X20



Jueying



Jueying Mini



Jueying Lite2

Robots chiens / quadrupèdes Jueying : Automatisation des inspections et opérations sensibles

Spécifications techniques

Robot Jueying X20 :

- Dimension : 1000x460x600 mm / Poids : 50kg / Capacité de charge maximale : 50kg
- Autonomie : 4h - 2h (avec une charge de 20 kg)
- Durée de charge : 1 heure et 30 minutes (recharge automatique)
- Vitesse de déplacement maximale : 4,95 m/s
- Résistant à l'eau (IP66)
- Peut monter des marches allant jusqu'à 20cm et des pentes allant jusqu'à 30°

Equipement :

- 3 caméras de profondeur (solution de reconnaissance vocale et gestuelle)
- Radar laser (Lidar multi-lignes) de cartographie et positionnement SLAM
- Articulations avec joint à couple élevé
- Processeur Intel i7 et processeur GPU NVIDIA Jetson Xavier NX
- Algorithme de reconnaissance intelligente des objets, construction de cartes 2.5D/3D, navigation autonome et évitement dynamique d'obstacles
- Module informatique de perception intelligente basé sur ROS et module d'intelligence artificielle
- Communication 4G/5G / Wifi / USB / Ethernet / RS485 / RS232
- Système de navigation par satellite BeiDou/GPS/RTK
- Option : bras robotique



Jointés à couple élevé pour une efficacité et une précision des déplacements



Contrôlable à distance

Robot Jueying :

- Dimensions : 850x450x650 mm / Poids : 42kg / Capacité de charge maximale : 20kg
- Autonomie : 4h - 2h (avec une charge de 20 kg)
- Durée de charge : 1 heure et 30 minutes
- Vitesse de déplacement maximale : 2,2 m/s
- Peut monter des marches allant jusqu'à 18cm et des pentes allant jusqu'à 30°
- Langage de programmation C/C++, Python

Equipement :

- 1 caméra de profondeur (solution de reconnaissance vocale et gestuelle)
- Des articulations avec joint à couple élevé
- Processeur Intel i7
- Algorithme de reconnaissance intelligente des objets, construction de cartes 2.5D/3D, navigation autonome et évitement dynamique d'obstacles
- Module informatique de perception intelligente basé sur ROS et module d'intelligence artificielle
- Communication Ethernet / RS485 / RS232 / Bus de communication EtherCAT
- Système d'exploitation QNX
- Options :
 - Radar laser (Lidar multi-lignes) de cartographie et positionnement SLAM
 - Processeur GPU NVIDIA Jetson Xavier NX

Articulations à haute résistance pour porter des charges allant jusqu'à 20kg



Robots chiens / quadrupèdes Jueying : Automatisation des inspections et opérations sensibles

Spécifications techniques

Robot Jueying Mini :

- Dimensions : 700x400x500 mm / Poids : 23kg / Capacité de charge maximale : 10kg
- Autonomie : 2 - 4 heures
- Durée de charge : 48 minutes
- Vitesse de déplacement maximale : 3,3 m/s
- Peut monter des marches allant jusqu'à 18cm et des pentes allant jusqu'à 30°
- Langage de programmation C/C++, Python

Equipement :

- 2 caméras de profondeur (solution de reconnaissance vocale et gestuelle)
- Radar laser (Lidar multi-lignes) de cartographie et positionnement SLAM
- Articulations avec joint à couple élevé
- Processeur Intel i7 et processeur GPU NVIDIA Jetson Xavier NX
- Algorithme de reconnaissance intelligente des objets, construction de cartes 2.5D/3D, navigation autonome et évitement dynamique d'obstacles
- Module informatique de perception intelligente basé sur ROS et un module d'intelligence artificielle
- Communication Wifi / USB / Bluetooth / Bus de communication EtherCAT
- Système d'exploitation Linux et Ubuntu-ROS pour la perception environnementale
- *Option : radar laser (Lidar multi-lignes) de cartographie et positionnement SLAM*



Lidar multi-lignes pour un positionnement précis en temps réel

Robot Jueying Lite2 :

- Dimensions : 540x315x355 mm / Poids : 12kg / Capacité de charge maximale : 5kg
- Autonomie : 1 heure et 30 minutes - 3 heures (batterie détachable)
- Durée de charge : 48 minutes
- Vitesse de déplacement maximale : 4 m/s
- Peut monter des marches allant jusqu'à 10cm et des pentes allant jusqu'à 33°

Equipement :

- 1 caméra de profondeur (solution de reconnaissance vocale et gestuelle)
- Capteur ultrason
- Haut-parleur
- Articulations avec joint à couple élevé
- Processeur Intel ATOM et processeur GPU NVIDIA Jetson Nano
- Algorithme de reconnaissance intelligente des objets, construction de cartes 2.5D/3D, navigation autonome et évitement dynamique d'obstacles
- Module informatique de perception intelligente basé sur ROS et module d'intelligence artificielle
- Communication Wifi / USB / Ethernet / HDMI
- Modèle URDF et fichiers DAE de chaque pièce pour simuler
- *Options :*
 - *Radar laser (Lidar multi-lignes) de cartographie et positionnement SLAM*
- *Variante : GPU NVIDIA Jetson Xavier NX*

Caméra de profondeur pour reconnaître / éviter les obstacles, objets, personnes...

