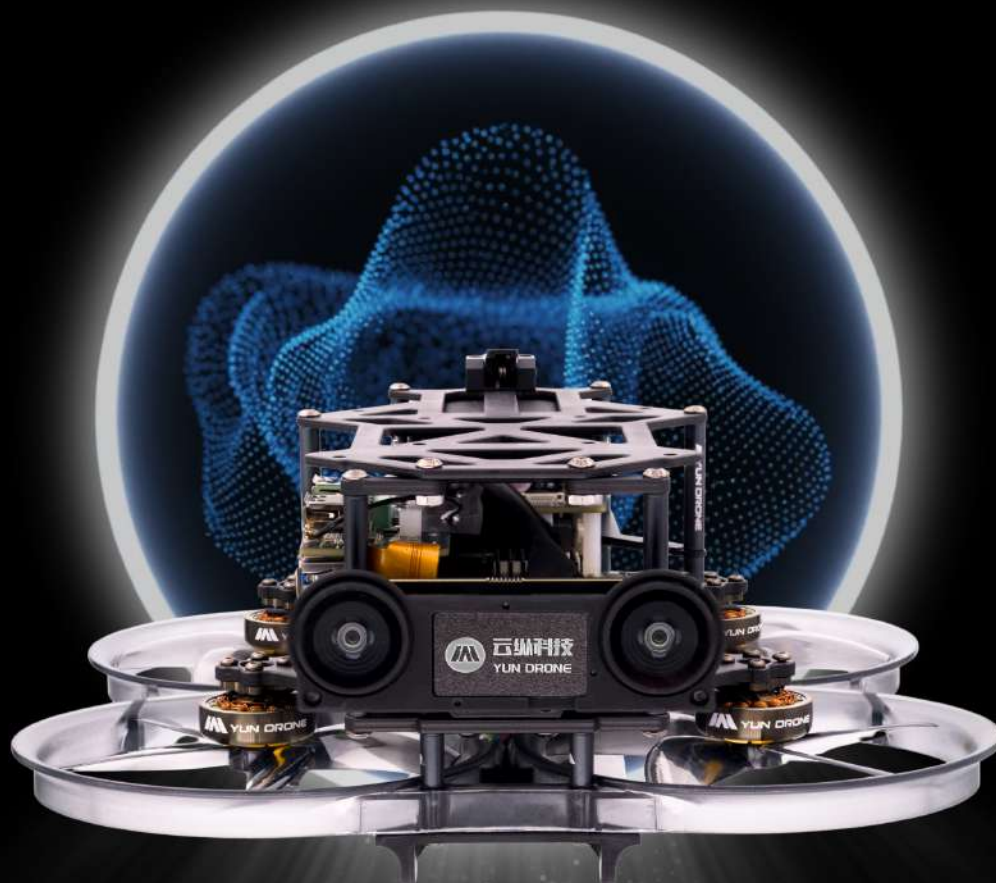


Sunray • 150

科研无人机实验平台-双目款

- » 稳定可靠：无人机结构及硬件经过资深无人机开发团队系统性设计、选型及测试
- » 配置丰富：搭载双目鱼眼相机、定高激光雷达、国产RK3588芯片，适应不同环境下的任务需求
- » 二次开发：Sunray项目代码全开源，提供简单易用的二次开发接口和丰富的Demo教学例程
- » 功能丰富：无人机配套单体控制、双目视觉定位、深度图避障、目标检测等示例代码和操作手册
- » 高效研发：开发平台基于ROS框架，支持Gazebo可视化仿真，快速实现自研算法部署
- » 配备地面站：Sunray地面站支持无人机状态实时监控和控制指令实时下达
- » 售后服务：提供在线文档、线上/下培训和售后答疑服务，确保客户轻松上手且售后无忧



轴距
150mm



续航
15mins



地面站



深度图



双目视觉
SLAM



ROS



避障算法



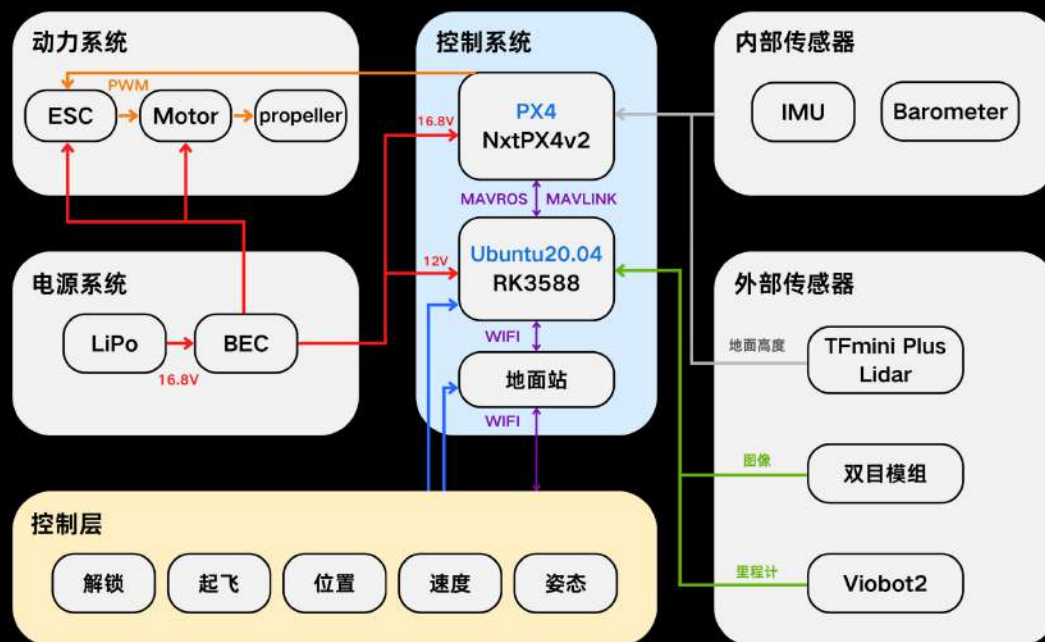
目标检测



室内
动捕定位



结构框架图



技术参数

Sunray-150-双目款

轴 距	150mm
机 架	高性能碳纤维板+保护圈
起飞重量	约750g (含电池)
续航时间	约15分钟 (悬停)
飞 控	PX4飞控：稳定版本1.15.2，代码全开源主控：ST32H743@480Mhz，内置气压计、陀螺仪、加速度计等传感器，UART串口*7、I2C接口*1、SPI接口*1、PWM接口*8、TypeC接口*1
电 源 板	自研升降压一体电源板：输入电压为10V-21V，支持输出两路供电（电压可配置为：5V、12V、19V）
电 池	自研 4500mAh 高能量密度锂电池，带电量显示
遥 控 器	Radiomaster-Pocket-CC2500
机载电脑	ARM架构、搭载八核处理器（Cortex-A76*4+Cortex-A55*4，最高2.4GHz）和GPU（Mali-G610 MC4，支持 OpenGL ES1.1/2.0/3.1/3.2OpenCL 1.1, 1.2, 2.0 Vulkan 1.1, 1.2）、8GB内存、32GB 存储、5.0Ghz Wifi模块、RJ45网口*1、USB3.0*1、USB2.0*2，CAN*1、I2C*1、UART*1，电源9-24V，功率11W，可输出25HZ里程计的ROS数据
双目相机	鱼眼相机：全局快门，FOV水平164.7°、竖直164.7°，640*480分辨率，灰度图像输出，基线距离60mm，帧率25HZ，提供ROS数据接口；内置六轴IMU：频率200HZ，提供ROS数据接口
定高雷达	TFmini Plus Lidar，准确度：±5cm@(0.1~5m) ±1%@(5~12m)，距离分辨率：1cm，测量范围：0.1~12m@90%反射率（室内0klux），工作温度：-20~60°C
机载软件	预装Ubuntu 20.04系统及ROS，预装Mavros、Sunray开发包及其他相关软件功能包
地 面 站	提供Sunray地面站软件
控制接口	提供一键起飞、降落、悬停、惯性系位置控制、机体系位置控制、惯性系速度控制、机体系速度控制等接口
预装例程	提供起飞降落、多边形轨迹、动态圆形阵型、等例程
售后培训	提供免费的线上培训（半天）、可预约线下培训（收费）
售后答疑	提供为期一年的售后在线答疑

