**开源四足机器狗**

用于多输入多输出控制与高频振动性能测试。购置一台开源四足机器狗，要求机器狗硬件可靠，可实现基本的步态控制并有基本的定位套件与操控系统。要求机器狗的控制接口全部开放，可以运行自己编制的控制、导航及定位算法，机器狗可以根据自己编制的指令运行。

参数范围：

1.产品尺寸不大于80cmx40cmx50cm;整机重量大于10kg（含电池）;运动速度：0~3.7m/s。

2.最大攀爬落差高度：约16cm；最大攀爬斜坡角度：40°。

3.膝关节内走线，关节热管辅助散热。

4.超大关节运动空间：机身：-48~48°；大腿：-200~90°；小腿：-156~-48°。

5.超广角3D激光雷达具备探物避障功能，广角高清相机。

6.配备4G通信，内置eSIM;配备智能OTA升级。

7.APP高清图传、遥控、所有数据查看；APP图形化编程。

8.WIFI6双频无线802.11ax；蓝牙 5.2/4.2/2.1。

9.电池种类：续航时间2-4h。

10.标配手持式遥控器及快充充电器(33.6V/9A)。

11.支持足端传感器，支持二次开发，支持充电桩。

12.配备无线矢量定位及控制系统，实现伴随。

13.具备侧边步、交叉步、向上跳、向前跳等基本姿态。

14.配备麦克风、扬声器、照明灯，具备系统状态指示功能，实时反馈机器人状态，并可为机器人演示动作搭配音乐和灯光。

15.内置语音识别模块，具备语音交互功能，毫秒级语音交互响应，采用行业先进的语音识别技术，识别准确率高，识字速度快。

16.具备100Tops算力的拓展坞，含AI算法及技术支持,具备深度相机。 17.**配备16线激光雷达具备导航规划，动态避障，自主定位，地图构建等功能，且完全开放雷达导航定位全部底层算法及全部源码，即用户可获取无保留的雷达导航定位全部底层算法及全部源码。**