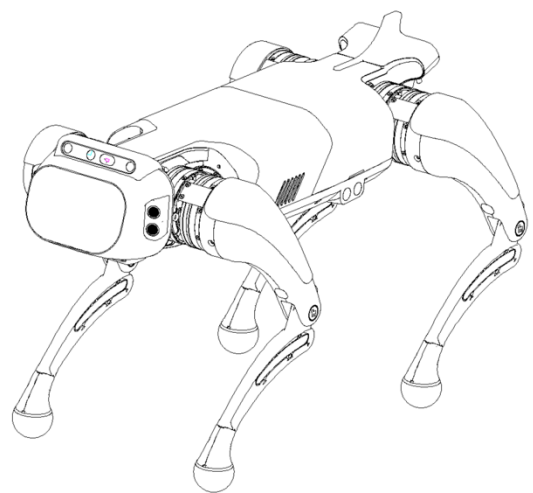


HachiBot 公司简介

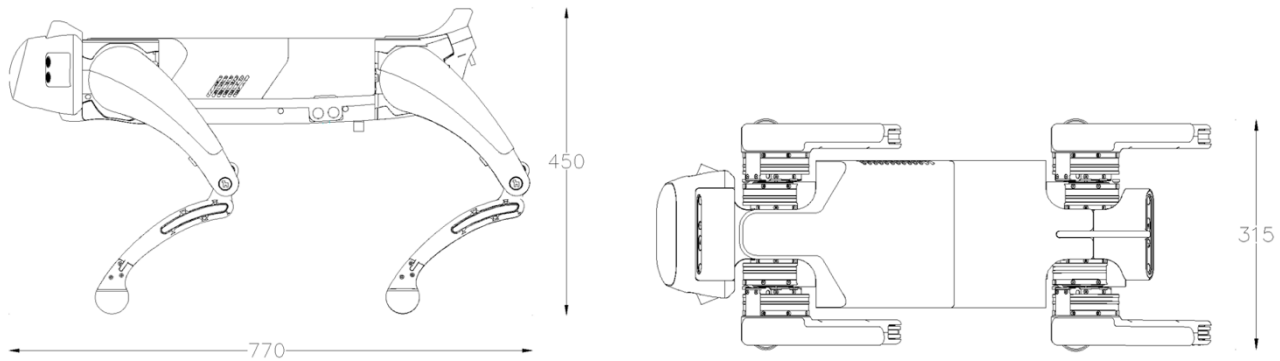
北京哈崎机器人科技有限公司于 2019 年 12 月在北京成立，是一家致力于研发智能机器人的创业公司。公司目前已经研发出具备全自主感知和运动能力的四足机器人和轮足机器人两款产品。

创始人兼 CEO 谌振宇是一名连续成功创业者，2010 年以内部创业者身份加入去哪儿网，开创无线事业部，从零开始带领去哪儿网完成从 PC 端向无线端转型。2016 年 1 月，担任去哪儿网首席执行官。加入去哪儿网之前，振宇是抓虾网的首席技术官和联合创始人。他还曾于 2001 年至 2005 年在百度任职，先后担任工程师和搜索部门的高级经理。

HachiBot 聚集了来自顶尖互联网公司、机器人公司、电子设计公司、著名高校实验室等优秀人才，怀揣梦想且相信通过技术能推动人类文明的发展，用科技让生活变得更轻松。机器人的时代终会来临，希望机器人能为人类自我实现而存在，给用户提供价值。



HachiBot 四足机器人-产品参数



| 基础参数 | | 基础版 | 开发版 | 专业版 |
|-------------|-------------------|-------------------|-----------------------|-----------------------|
| 重量 | | 18 ± 1 Kg | 18 ± 1 Kg | 18 ± 1 Kg |
| 长宽高 | | 770mm*310mm*450mm | 770mm*310mm*450mm | 770mm*310mm*450mm |
| 机身材质 | | 铝合金 / PC 工程塑料 | 铝合金 / PC 工程塑料 | 铝合金 / PC 工程塑料 |
| 传动系统 | | 行星减速器 + 连杆 | 行星减速器 + 连杆 | 行星减速器 + 连杆 |
| 机身自由度 | | 12 | 12 | 12 |
| 关节扭矩 | | 峰值 42Nm | 峰值 42Nm | 峰值 42Nm |
| 负载能力 | | 15kg | 15kg | 15kg |
| 运动速度 | | 0~3m/s | 0~3m/s | 0~3m/s |
| 爬坡能力 | | ≤ 20 ° | ≤ 20 ° | ≤ 20 ° |
| 最大爬楼梯高度 | | 17cm | 17cm | 17cm |
| 运动功能 | | | | |
| | 上下台阶、斜坡、楼梯、摔倒恢复 | √ | √ | √ |
| | 支持行走、跑步及其他高性能步态开发 | × | √ | √ |
| 算力 | | | | |
| | SOC | × | rk3588s | rk3588s |
| | CPU | 4core CPU | 4core A76 + 4core A55 | 4core A76 + 4core A55 |
| | GPU | × | 4core Mali-G610 | 4core Mali-G610 |
| | 推理运算 | × | 6TOPS | 6TOPS |

| | | | | |
|------------------|------------|--------------------------|--------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------|
| | 接口 | USB type C | Gigabit EtherNet , HDMI , USB type C | Gigabit EtherNet , HDMI , USB type C |
| | 网络 | 802.11ac WIFI5 | 802.11ax WIFI6 | 802.11ax WIFI6 |
| | 操作系统 | Linux | Linux | Linux |
| 传感器 | | | | |
| | 鱼眼双目视觉 | × | 分辨率 1280*720/640*400(30hz), 全局快门 DFOV150° (x1) | 分辨率 1280*720/640*400(30hz), 全局快门 DFOV150° (x1) |
| | TOF 深度相机 | × | 分辨率 200*66 , HFOV 119.8° , 测距范围: 0.1~4m, 波段:940nm (x2) | 分辨率 200*66 , HFOV 119.8° , 测距范围: 0.1~4m, 波段:940nm (x2) |
| | 超声波雷达 | × | FOV50° , 盲区<2cm , 50hz (x4) | FOV50° , 盲区<2cm , 50hz (x4) |
| 预置功能 | | | | |
| | SLAM 定位建图 | × | √ | √ |
| | 自主建图 | × | √ | √ |
| | 自主导航 | × | √ | √ |
| | 手机 App 遥控 | √ | √ | √ |
| 电池&充电 | | | | |
| | 电池容量 | 5000mAh | 5000mAh | 5000mAh |
| | 充电器 | 36V | 36V | 36V |
| | 续航时间 | 1~2h | 1~2h | 1~2h |
| | 对外供电 | × | 36V/360W | 36V/360W |
| | 快速换电 | √ | √ | √ |
| 二次开发工具包 | | | | |
| | C++ SDK | × | √ | √ |
| | Python SDK | × | √ | √ |
| | 关节控制 SDK | × | √ | √ |
| 环境要求 | | | | |
| | 工作环境温度 | -20° to 45° | -20° to 45° | -20° to 45° |
| | 存储环境温度 | -20° to 45° | -20° to 45° | -20° to 45° |
| | 防尘防水 | 防泼溅 | 防泼溅 | 防泼溅 |
| 保护及预警 | | | | |
| | 保护模式 | 一键停机、无响应急停保护、 倒地保护 | 一键停机、无响应急停保护、倒地 保护 | 一键停机、无响应急停保护、倒地 保护 |
| | 预警系统 | 低电量预警、高温预警、过充 预警、短路预警 | 低电量预警、高温预警、过充预 警、短路预警 | 低电量预警、高温预警、过充预 警、短路预警 |
| 扩展接口 | | | | |
| | 高速 typeC | × | x 2 | x 2 |

| | | | | |
|----------|------------|---|----------------------------------|----------------------------------|
| | Micro HDMI | x | x 1 | x 1 |
| | 36V 功率输出 | x | 搭配功率模块可提供 5V/12V/24V/36V 多路输出 | 搭配功率模块可提供 5V/12V/24V/36V 多路输出 |
| 遥控器 & 图传 | | | | |
| | 遥控器最大续航 | x | x | 240 分钟 |
| | 工作环境温度 | x | x | -10°C 至 40°C |
| | 实时高清图传 | x | x | √ |
| | 高清语音对讲 | x | x | √ |
| 其它 | | | | |
| | 卫星定位系统 | x | x | GPS + Galileo + BeiDou |
| | 触地检测 | x | x | √ |