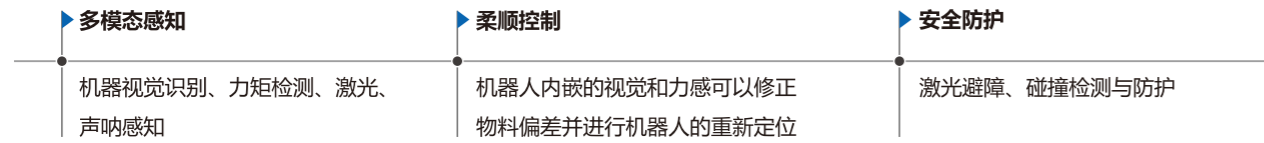


Anter是以安全协作、自主运动、智能感知、行为决策为核心功能的多模态感知复合机器人，她开创了机器人协作、运动、感知决策的柔性工作模式，摆脱传统机器人位置固定、任务固定的结构化环境工作方式，适用于科研教育、工业移动作业、物流分拣、仓储管理、安防巡检、医疗服务、智慧零售等领域。

## 产品特点



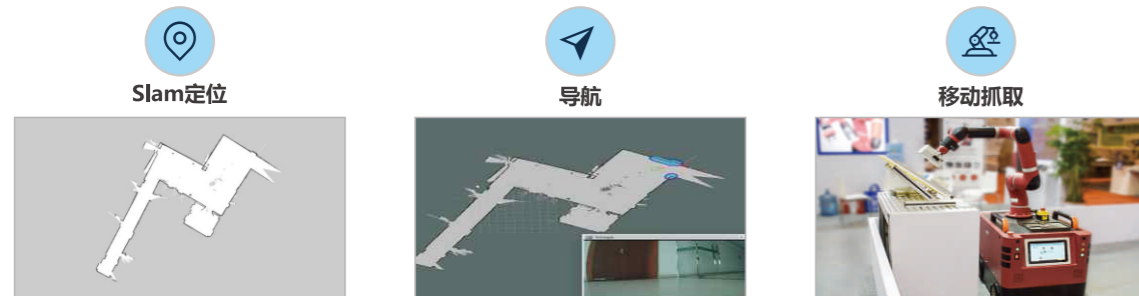
## 核心应用领域



## 产品参数

型号	Anter-S	Anter-B
手臂类型/臂展	单臂七关节/1260mm	双臂(单臂七关节)/1210mm(单臂展)
抓取精度	±0.1mm	±2.5mm
手臂负载	4kg	2.2kg
行走速度	≤25m/min	<b>越障能力</b> ≤15mm
导航方式	激光SLAM导航	<b>移动负载</b> 200kg
移动/驱动方式	全向移动/四轮四驱	<b>充电方式</b> 手动/自动
安全防护	激光防撞、超声防撞、机械防撞	<b>续航能力</b> 3h
通讯接口/协议	RJ45、TCP/IP、modbus	
高级功能	支持web端连线控制、手眼视觉、力矩控制、多模态安全保护	

## 应用场景



# Anter

## 多模态感知复合机器人



湖南瑞森可机器人科技有限公司  
HUNAN COTHINK ROBOTICS TECH.CO.,LTD.

地址：湖南省长沙市岳麓区桐梓坡西路348号科力远园区国家工程中心二楼

官网：www.cothinkrobotics.com

邮箱：info@cothinkrobotics.com

联系方式：0731-89872400 李经理：18673118608 卢经理：18374898275



湖南瑞森可机器人科技有限公司  
HUNAN COTHINK ROBOTICS TECH.CO.,LTD.

# Ant

专门为机器人设计的智能移动底盘

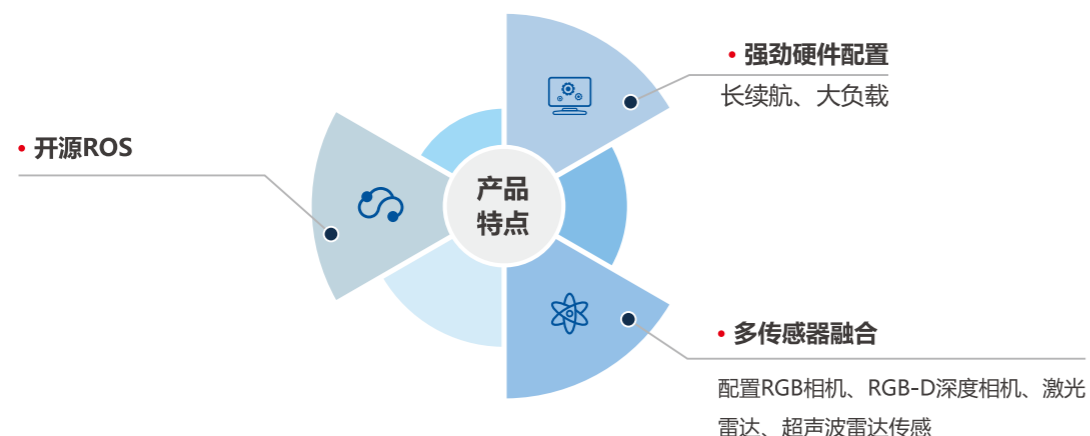
## 开源研究版

一款用于激光SLAM、机电伺服控制、多传感器感知融合等科研开发和教学实训的开源ROS移动底盘。

该移动底盘提供了强劲电源系统、模块化的机械臂安装法兰，可搭载多品牌机械臂，组成完整的“手脚一体化”机器人系统。



### 产品特点



### 产品参数

型号	Ant-E200	Ant-E300
机械参数	外观尺寸	L900 x W680 x H540/845 ( mm )
	驱动方式	麦克纳姆轮，四轮四驱
	行走速度	≤45m/min
	越障能力	≤15mm
	负载能力	200kg
	续航能力	4h ( 搭载机器人 )
系统参数	电池	24V/58Ah锂电池
	系统	开源ROS
传感器	深度相机	kinect 1
	深度相机	kinect 2
导航方式	导航方式	激光Slam导航
	控制方式	手柄、键盘
	工控电脑	有
高级功能	适配机械臂	Baxter、Sawyer系列机器人
	安全防护	超声防撞
	功能特点	预装ROS系统、激光SLAM开源导包

## 集成开发版

一款面向高校机器人教学实训、工业智能制造系统集成、智能服务实际应用的工业级移动底盘。



### 产品特点



### 产品参数

型号	Ant-M200	Ant-M300
机械参数	外观尺寸	L850 x W570 x H580 ( mm )
	驱动方式	麦克纳姆轮，四轮四驱
	行走速度	≤24m/min
	越障能力	≤15mm
	负载能力	200kg
	续航能力	3h ( 搭载机器人 )
系统参数	电池	24V/40AH锂电池
	系统	windows系统
传感器	导航方式	激光Slam导航
	导航方式	激光Slam导航
导航方式	手柄	wifi手机遥控
	工控电脑	无
高级功能	适配机械臂	Baxter、Sawyer系列机器人
	安全防护	超声防撞
	功能特点	web端连接控制