



# Double 3 大寶山服務型機器人



充電座



Double 3 本體

**Double 3** 配備 2 個 1 千 3 百萬像素統一平移/傾斜/變焦模塊，30 FPS 和夜視模式的相機。WebRTC 128 位 AES 加密視頻協議。

## 運用場合：

**Double 3** 是一款專為室內使用而設計的自主視頻會議的服務型機器人，它改變了您遠程工作或學習的方式，旨在快速克服因需要遠程技術的情況而造成的困難。**Double 3** 越來越適合非接觸時代，因為它可以在學校、工作場所、醫院和博物館等需要遠程控制的任何地方使用。

更多成功案例可參考以下連結：

<https://www.doublerobotics.com/stories/>

<https://twitter.com/doublerobotics>

**GitHub** 上的開發者郵件列表文檔

## 開發者資源

**Double 3** 是一個完全集成的硬體解決方案，專為開發人員而設計，基於最新的工業標準攝像頭、傳感器和 GPU 技術。模塊化軟件架構允許第三方開發人員利用高級自主功能，同時在需要時仍可以訪問低級傳感器數據。開發人員 API 可在所有 D3 設備上使用。



運用案例： 混合型辦公室

混合型教室



硬體技術資料：

**Double 3 包含一個運行 Ubuntu Linux 18.04 LTS 的 64 位 ARM 處理器。**

#### 相機

- 2 x 13 百萬像素統一平移/傾斜/變焦模塊
- 一隻超廣角鏡頭，一隻超級變焦鏡頭
- 30 FPS 和夜視模式

#### 聲音

- 6 個帶波束形成的數字麥克風
- 8 瓦全頻揚聲器

#### 感應器

- 2 個立體視覺深度傳感器（英特爾® 實感™ D430）
- 5 x 超聲波測距儀
- 2 個車輪編碼器（每個 2048 PPR）
- 1 x 慣性測量單元 (9 DoF)

#### 顯示器

- 9.7 英寸 LED 背光多點觸控 LCD
- 遠程可調高度（47” 至 60” 高）

#### 處理器、內存和存儲

- NVIDIA® Jetson™ TX2-4GB 系統級模塊
- 256 核 NVIDIA® Pascal™ GPU 架構
- 雙核 NVIDIA® Denver 2 64 位 CPU
- 四核 ARM® A57 複合體
- 4GB 128 位 LPDDR4 內存
- 16GB eMMC 5.1 閃存

#### 無線連接

- Wi-Fi - 英特爾雙頻無線-AC（2.4GHz、5GHz）
- 藍牙 4.2

#### 電池

- 4 小時運行時間，2 小時充電時間鋰離子電池

#### 開發者擴展

- 2 個 USB 3.1 超高速端口，頂部和後部硬件安裝點

\*\*\* 歡迎預約試駕 \*\*\*