

太敬仿人智能机器人，17 个自由度，采用了智能技术，通过无线传输，可以多个机器人同时进行表演，可以模拟人类的前进、后退、转弯、横向跨步、前滚翻、后滚翻、侧手翻、单腿支撑蹲起、倒立、做俯卧撑，伏地起身等各种各样的动作。通过随机器人硬件提供的配套操控软件，用户可以进行二次开发，用软件平台创意编写出许多个性化的有趣的组合动作。

主要应用领域：教学、文化表演、家庭娱乐、竞技比赛。

产品规格：

- 自由度：17 个；
- 尺寸：肩宽 9.0 厘米 双臂伸平横向长度 18.0 厘米，直立高度 32.0 厘米；
- 重量：约 1.2kg；
- 供电模式：交直流两用；
- 最大步行速度：50mm/s；
- 连接件：硬质铝镁合金；
- 动作时间：平均 1 小时以上(非连续工作)；
- 充电时间：约 60 分。

性能参数：

- 最多可连接 24 个 RC servo；具有 Servo 伺服机参数设定功能；
- 具有 40 个 Digital I/O、3 个 PWM 输出、8 个 A/D 变换 port；
- 最多可接 4 个陀螺仪 (Gyro)；
- 装有压电式风鸣器 bozzer，有 6 种音乐声效；

- 可以连接超声传感器、IR 遥控器等；可外接 LCD 模块(选配)；
- 高速串行通讯 (UART) ；
- 提供多种操作软件 ROBOBASIC/ROBO 一种客户端的脚本语言/ROBOREMOCON。

技术参数:

产品硬件:

主控制板描述

- MR-3024 尺寸最小的和最先进的机器人控制器，能同时控制 24 个关节；
- 尺寸： 50x60x1.5mm；
- CPU: Atmel 公司 ATMEGA 128；
- 内存： 56KB 闪存；
- 3 个 PWM 信号端口；
- 内置的 8 通道 A / D 转换端口；
- 可行性 LCD 驱动；
- 6 倍频多媒体播放声音 ， 内置超声波界面；
- 红外线遥控器控制命令；
- 高速串行通信；
- 可直接控制电脑软件工具；
- 内置 40 个端口可实现数字输入/输出；
- ROBOBASIC 2.0 语言编程。