



Robotnik

SUMMIT XL STEEL

SUMMIT XL STEEL es una plataforma móvil con una excelente estructura mecánica de acero que permite llevar cargas pesadas de hasta 130 Kg.

Producto

SUMMIT XL STEEL es una plataforma robótica para el desarrollo de aplicaciones (Logística, transporte en interiores, etc). Tiene un diseño robusto y puede soportar cargas de hasta 130 Kg.

La plataforma móvil tiene cinemática skid-steering / cinemática omnidireccional basada en 4 ruedas motrices de alta potencia. Cada rueda integra un motor sin escobillas con caja de cambios y un codificador (opcional). La odometría está compuesta por un sensor de alta precisión angular montado en el interior del chasis y la velocidad de la rueda.

El robot puede navegar de manera autónoma o de forma remota a través de una cámara PTZ que transmite vídeo en tiempo real.

Los accesorios estándar incluyen el escáner láser Hokuyo y kits RTK-DGPS. Así mismo, posee conectividad interna (USB; RS232, GPIO y RJ45) y externa (USB, RJ45, tomas de 5, 12 VDC y batería) para poder acoplar fácilmente todo tipo de componentes.

Summit XL STEEL utiliza una arquitectura de control abierta y modular en ROS (<http://www.ros.org>).

El framework ROS define una arquitectura bien estructurada e incluye cientos de paquetes de usuario y conjuntos de paquetes llamados pilas (stacks), que implementan un gran número de componentes y un gran número de algoritmos como localización, cartografía GIS, planificación, manipulación, percepción, etc.

Aplicaciones

- Logística
- Transporte de interiores
- Investigación y educación.
- Militares
- Vigilancia y seguimiento



SUMMIT XL Steel

Especificaciones Técnicas

(Configuración con ruedas omnidireccionales)

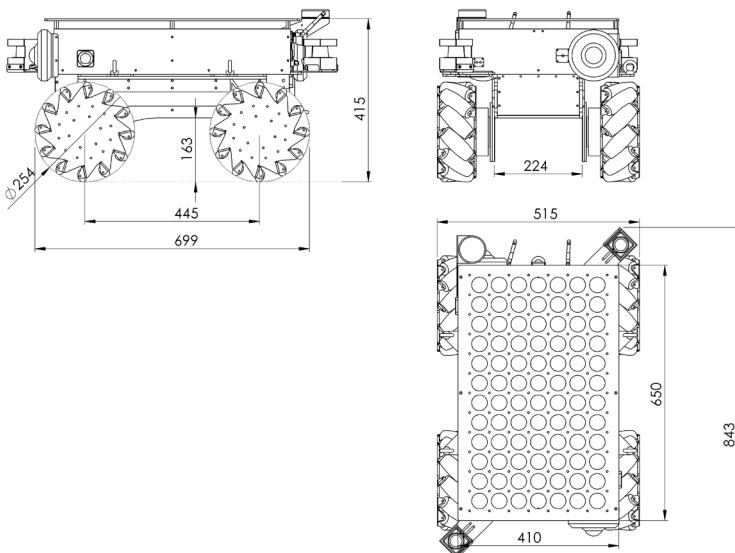
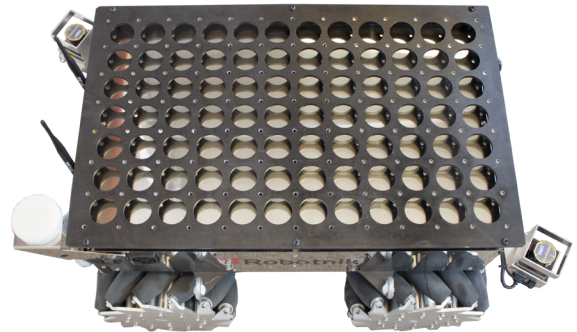
Mecánicas

Dimensiones	699 x 515 x 415 mm
Peso	90 Kg
Capacidad de carga	130 Kg
Velocidad	3 m/s
Clase de protección	IP54 / IP65
Autonomía	10 h. continuo movimiento 40 h. uso estándar de laboratorio
Baterías	16x3.3V LiFePO4
Motorización	4x500W servomotores brushless
Rango temperatura	0° a +50°C
Máxima pendiente	30°



Control

Controlador	Arquitectura abierta ROS PC empotrado con Linux (Intel BayTrail J1900 o similar)
Comunicación	WiFi 802.11n
Conectividad	Interno: USB, RS232 y GPIO Exterior: USB, RJ45, tomas de 5 y 12, y batería



ROS.org

C/ Ciudad de Barcelona, 3-A, 46988
P.I Fuente del Jarro, Paterna, Valencia (Spain)
Tlf. +34 96 147 54 00

www.robotnik.eu