



Clearpath Dingo

Lekki robot badawczy do pracy w pomieszczeniach. Dostępny w dwóch wersjach – z napędem różnicowym lub omni-wheel. Dzięki otwartej architekturze, szerokiej gamie dostępnych czujników i możliwości instalacji lekkiego ramienia Kinova, jest on świetnym rozwiązaniem do wielu projektów badawczych. Producent przystosował tę platformę do współpracy ze środowiskiem ROS i Gazebo, dzięki czemu rozpoczęcie pracy jest bardzo szybkie.

Parametr	Dingo-D	Dingo-O
	Napęd różnicowy	Napęd „omni-wheel”
Wymiary	551x517x110 mm	686x517x114 mm
Masa	9.1 kg	13 kg
Nośność	20 kg	20 kg
Prędkość maksymalna	1.3 m/s	1.3 m/s
Liczba slotów na moduły rozszerzeń	2	4
Tryby sterowania	kinematyka, sterowanie napięciem silnika, zadawanie prędkości kół	kinematyka, zadawanie prędkości kół
Podstawowe czujniki	prąd baterii i silnika, prędkość i przesunięcie kół, IMU	
Dostępne porty	Ethernet, USB, RS232	
Typowy pobór mocy	80W	170

Dostępne moduły:

- bateria ołowiowo kwasowa (18Ah @ 12V) – około 2 godziny pracy dla Dingo-D, 1 godzina pracy dla Dingo-O,
- bateria litowo-jonowa (28.5Ah @ 14.4V) – około 4 godziny pracy dla Dingo-D, 2 godzina pracy dla Dingo-O,
- moduł komputera – Mini-ITX Computer lub NVIDIA Jetson Developer Kit,
- pusty moduł na własne wyposażenie.

Możliwości rozbudowy:

- lekkie ramię robora Kinova,
- czujniki: LIDAR, IMU, etc.
- kamery 2D/3D
- oprogramowanie do pracy autonomicznej