



Husarion ROSbot XL

ROSbot XL to platforma autonomicznego robota mobilnego z napędem 4x4 wyposażona w LIDAR, kamerę RGBD, IMU i inne czujniki. Platforma jest przystosowana do programowania w środowisku ROS. Może stanowić bazę do prototypowania niestandardowych robotów usługowych, robotów inspekcyjnych oraz robotów pracujących w rojach, świetnie sprawdzi się także w dydaktyce. Zobacz roboty Husarion podczas konferencji ROBAC – sprawdź szczegóły >

Parametry techniczne Husarion ROSbot XL:

Cecha	Opis
Wymiary (bez kamery i czujnika lidar)	330 x 280 x 135,5 mm
Materiał podwozia	Płyta aluminiowa malowana proszkowo, grubość 1,5mm, płyta górna 3mm
Maksymalna prędkość	0,8 m/s
Maksymalna prędkość obrotowa	180 st./s (3,14 rad/s)
Maksymalny udźwig	Do 10kg
Żywotność baterii	2h – 6h