



Leo Rover 1.9 Developer Kit

Leo Rover to pierwszy na świecie robot jeżdżący stworzony przez zespół inżynierów, którzy wcześniej pracowali nad projektami marsjańskich łazików. Stanowi niezawodną bazę dla projektów badawczych: wytrzymała platforma mobilna, kompatybilna z systemem ROS 2, w napędzie 4x4, przeznaczona dla badaczy. Robot dostępny w wersji gotowej do użycia oraz do samodzielnego złożenia, co jest dodatkowym walorem edukacyjnym. Montaż jest prosty – zajmuje mniej niż 8 godzin – a jego integracja i...

Waga	6,5 kg
Wymiary	425 x 448 x 305 mm
Maksymalna prędkość liniowa	Okolo 0,4 m/s
Szacowany maksymalny rozmiar przeszkody	70 mm
Czas pracy	Szacowany na 4 godziny normalnej jazdy
Zasięg połączenia	Do 100m (z transmisją wideo na żywo)
Udźwig	Okolo 5 kg
Główny komputer	Raspberry Pi 5 4GB z ulepszoną orientacją, ułatwiającą dostęp do karty microSD
Dostępne interfejsy	1x port USB-C, 1x gniazdo antenowe RP-SMA męskie, 1x 3-pinowe gniazdo zasilające Weipu SP13 12
Płyta elektroniki	LeoCore jako mikrokontroler czasu rzeczywistego z STM32F4 (@84MHz, 64KB RAM, 256KB Flash)
System operacyjny	LeoOS oparty na ROS 2 z konteneryzowanym wsparciem dla ROS Noetic (Docker)
Bateria	Napięcie: 11.1 V DC, pojemność: 5000 mAh, typ: Li-Ion z wewnętrznym PCM (ochrona przed zwarcie, przeciążeniem i nadmiernym rozładowaniem), maksymalny prąd: 8A (całkowity dla całego Rovera)

Kamera	Moduł 12,3 MP HQ Camera dla Raspberry Pi, wyposażony w szerokokątny obiektyw M12 o kącie widzenia 158° (D)
Sieć	Główny modem: WiFi 2,4 GHz + 5 GHz punkt dostępowy z zewnętrzną anteną, drugorzędny modem: WiFi 2,4 GHz + 5 GHz
Zintegrowane chłodzenie pasywne	Metalowa płyta zapewniająca odprowadzanie ciepła