

Specyfikacje Robotican ROOSTER

System ROOSTER

Dron	3 jednostki
Jednostka sterująca (CU)	1 jednostka sterująca do 3 dronami
Komunikacja	1 system mesh łączący CU z 3 dronami

ROOSTER Dron

Konfiguracja	Quadkopter
Wymiar	Średnica: 316 mm Szerokość: 380-400 mm
Śruby napędowe	6 cali
Waga	Okolo 1 430 gramów (wliczając baterię) Okolo 1 620 gramów (wliczając baterię i klatkę)
Maksymalna masa startowa	Okolo 1 920 gramów (wliczając baterię, klatkę i opcjonalny ładunek)
Czas unoszenia się (*) (100% misja zawisająca / bez klatki)	Okolo 11 minut nominalnie
Czas przebijania (*) (100% misja w trakcie)	Okolo 30 minut nominalnie
Czas stacjonarny (*) (misja w 100% stacjonarna, silniki wyłączone)	Okolo 300 minut nominalnie
Maksymalna prędkość powietrza na zewnątrz (*)	13 m/s (*)
Maksymalna prędkość powietrza w pomieszczeniach	1-2 m/s (ograniczone oprogramowaniem ze względów bezpieczeństwa)
Prędkość toczenia	10 m/s

Tryby działania	Tryb pozycji: Tryb wysokości Tryb manualny Tryb przechyłu na ziemię
Zabezpieczenie awaryjne	Ląduj bezpiecznie w przypadku utraty sygnału Ikona alarmu, gdy bateria jest niska Ląduj bezpiecznie, gdy bateria jest krytycznie niska
Klatka	Modułowe (do montażu i demontażu), wykonane z polimerowej wzmocnienia z włóknem węglowym. Zapewnia zwrotność na ziemi, bezpieczeństwo i ochronę
Maksymalna prędkość uderzenia bez obrażeń Jednolita wokół drona: 1 m/s	
Maksymalna wysokość spadku	1 metr (spadek swobodny)
Temperatura pracy	-10°C do 45°C
Odporność na rozpryski i kurz	IP64

(*) Standardowe warunki środowiskowe (23°C), poziom morza, brak wiatru, brak dodatkowego ładunku, nowa bateria.

Kamera pilota

Day, NIR	Długość fali: 400-850 nm
Rozdzielczość strumieniowania wideo	1080p / 720p / 480p
Liczba klatek na sekundę	30 fps
Pole widzenia (FoV)	Poziomo 130° ±5% Pion 90° ±5%
Nagrania	Na pokładzie

Iluminator (latarka)

Maksymalna moc strumienia białej diody LED	2 x 2000 lumenów (tryb dzienny)
Długość fali NIR LED	850nm (tryb IR)

Komunikacja

Typ	Siatka
Liczba jednostek	4 (3 drony, 1 CU)
Sztafeta	Każdy dron
Częstotliwości optyczne RF (*)	Microhard 2,3-2,39 GHz / 2,4-2,48 GHz / 2,5-2,57 GHz DTC 2,1-2,5 GHz
TPO	Do 1W

(*) Określ wymagany zakres częstotliwości przy zakupie produktu.

Bateria

Typ baterii	Li-ion (22,2V)
Pojemność nominalna	4 200 mAh

Opcjonalne ładunki

Maksymalna masa ładunku (*)	300 gramów
Moc wyjściowa ładunku	3,3V/5V/12V
Interfejsy komunikacyjne ładunku do drona	I2C, UART, PWM, DI/DO x3, USB 2.0 Uwaga: z drona do CU przez komunikację drona

Jednostka sterująca

Typ	Wytrzymały tablet z przełącznikami sterującymi i gimbalami
Wymiary	394 x 200 x 59 mm
Waga	1 900 gramów ±5%
Model tabletu	Procesor Intel i7, 10 cali

Interfejsy	RJ-45, USB 3.2 Type-C (w tym obsługa zewnętrznego wyświetlacza)
Ekran	10" kolor
Wyświetlanie wideo	Transmisja wideo na żywo z jednoczesnymi 3 dronami
Informacje o wyświetlaczu	Wszystkie wymagane informacje systemowe, w tym poziomy baterii dronów i baterii CU oraz wskaźnik siły sygnału komunikacyjnego
Czas operacji (*)	4 godziny (przy odbiorze strumienia wideo)
System operacyjny	Linux
Nagrywanie przez jednostkę sterującą	Ekran kontynuuje nagrywanie i migawki
Wejście ładunku	Polecenia sterujące ładunkami
Wyjście ładunku	Transmisja na żywo z wyjściem ładunku
Mocowanie paska na szyję	

(*) Standardowe warunki środowiskowe (23°C), nowa bateria.

Jednostka łączności

Wymiary	148 x 95 x 51 mm
Opcje montażu	Przydzielony do CU Adapter montażowy statywu (opcjonalnie)
Bateria	Lit (11,1 V) 3 400 mAh
Odporność na rozpryski i kurz	IP64