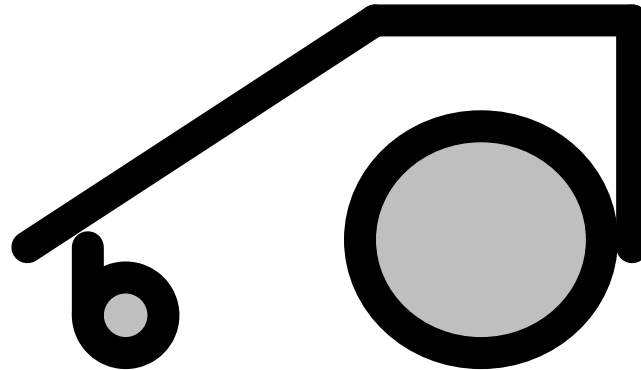


MR2P

Mobile Rasen Roboter Plattform



Entwicklungs-Version 1

Kontakt:

Rainer Rebhan
Dammstr. 40
91083 Baiersdorf

Email: Rainer.Rebhan@T-online.de
Web: WWW.Rainer-Rebhan.de

Standard-Mechanik

- Maße des Rahmens: 600 x 400 x 200 mm (LxBxH)
- verwindungssteife Rahmenkonstruktion aus Alu-Profil
- Bedienungs-Rahmen 380 x 160 mm hinten
- Elektronik-Rahmen 380 x 160 mm, Einschub von oben
- Akku-Halterung für 1 Stk. 12V Pb-Akku 7,5 Ah, max 2 Stk. Pb 12V7,5 mögl.
- Nutzlast ca. 8 kg
- Geschwindigkeit bei Rad \emptyset von ca. 200mm: Getriebe mit 50 U/min = 0,5 m/sec, mit 25 U/min = 0,25 m/sec

Standard-Elektrik

- Pb Akku 12V, 7,5 Ah (2,5kg) oder LiPo 14V, 5 Ah (1 kg)
- 2 x Antriebsmotor 12V, nach Getriebe ca 30 U/min*
- 2 x PWM Rad Elektronik (4 x 2 A)
- 2 Stützräder vorne

Spezial-Elektrik

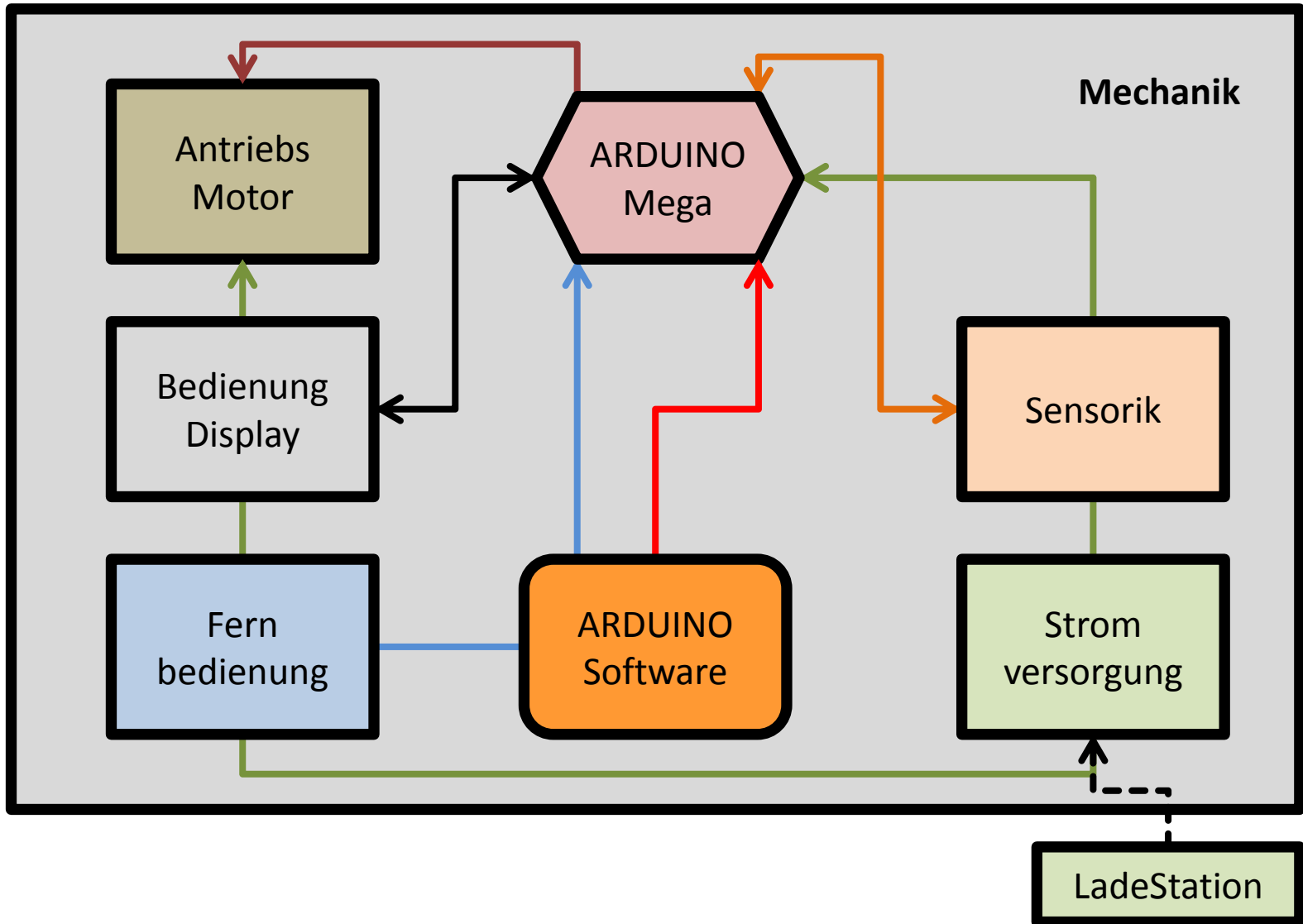
- 2 x LiPo 14V, 5 Ah (2 kg)
- 4 x Antriebsmotor 12V, nach Getriebe ca 60 U/min*
- z.B. Mähmotor 12V , 50 - 100W, 3 - 10 A
- Mähmotor ist in der Höhe verstellbar
- 2 Stützräder vorne

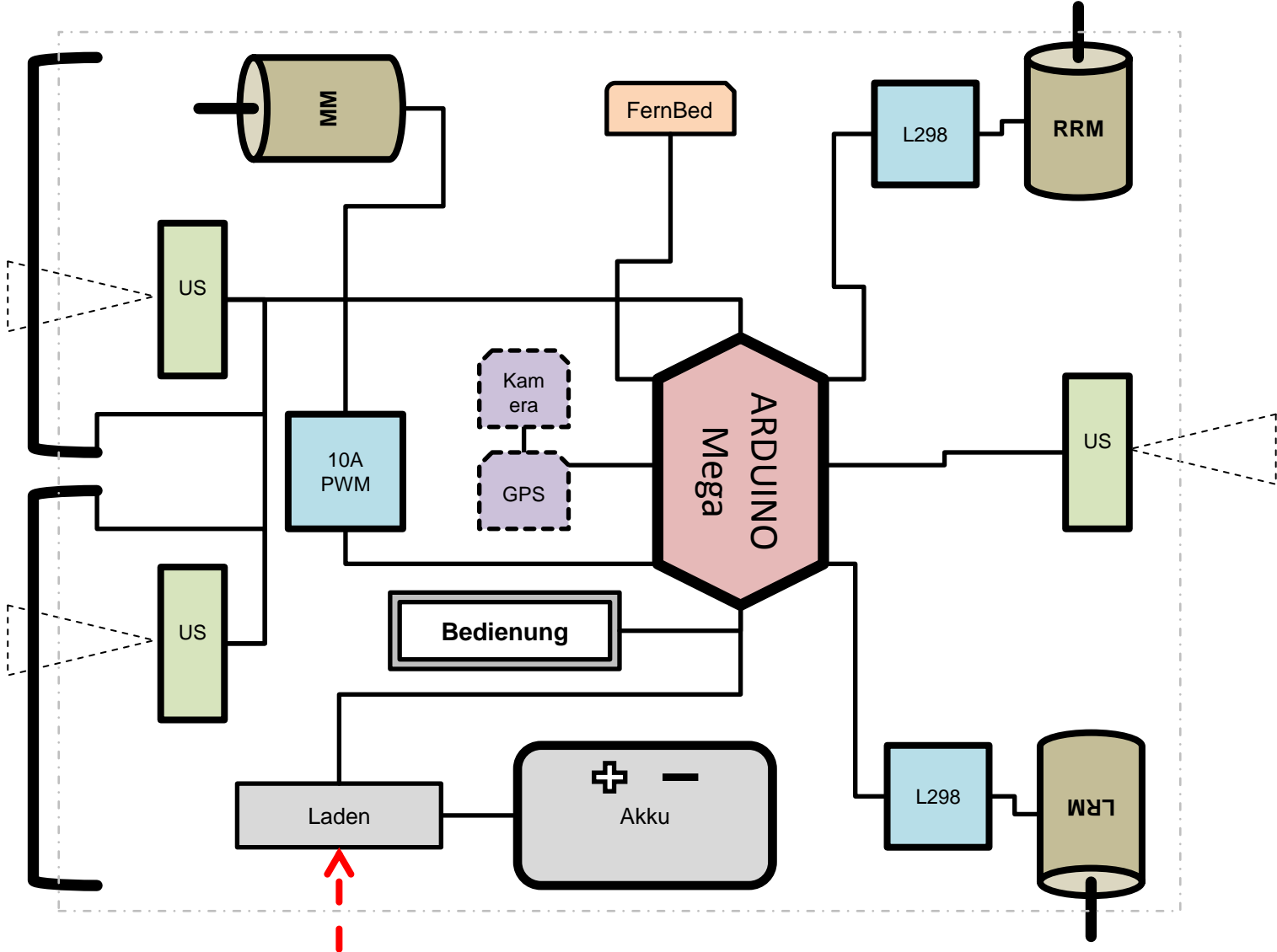
Standard-Sensoren/Module:

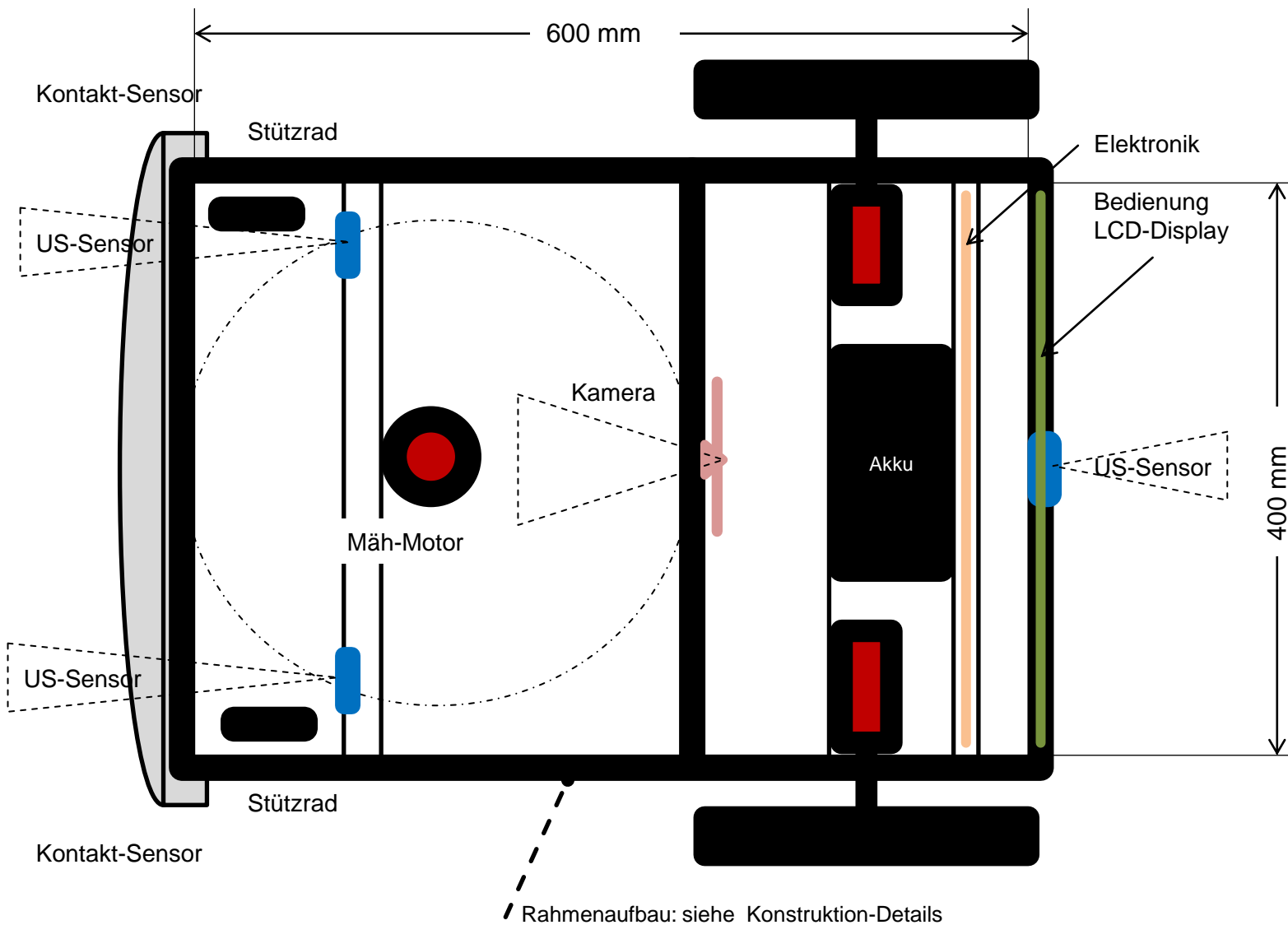
- Ultraschall-Sensoren vorne links + vorne rechts
- Direkt-Kontakt-Sensoren vorne links + rechts
- Ultraschall-Sensor hinten mittig
- Strom-Sensoren
- Regen-Sensor
- Akku-Ladezustand Sensor
- FB-Empfänger zur Fernsteuerung (433Mhz)
- RTC

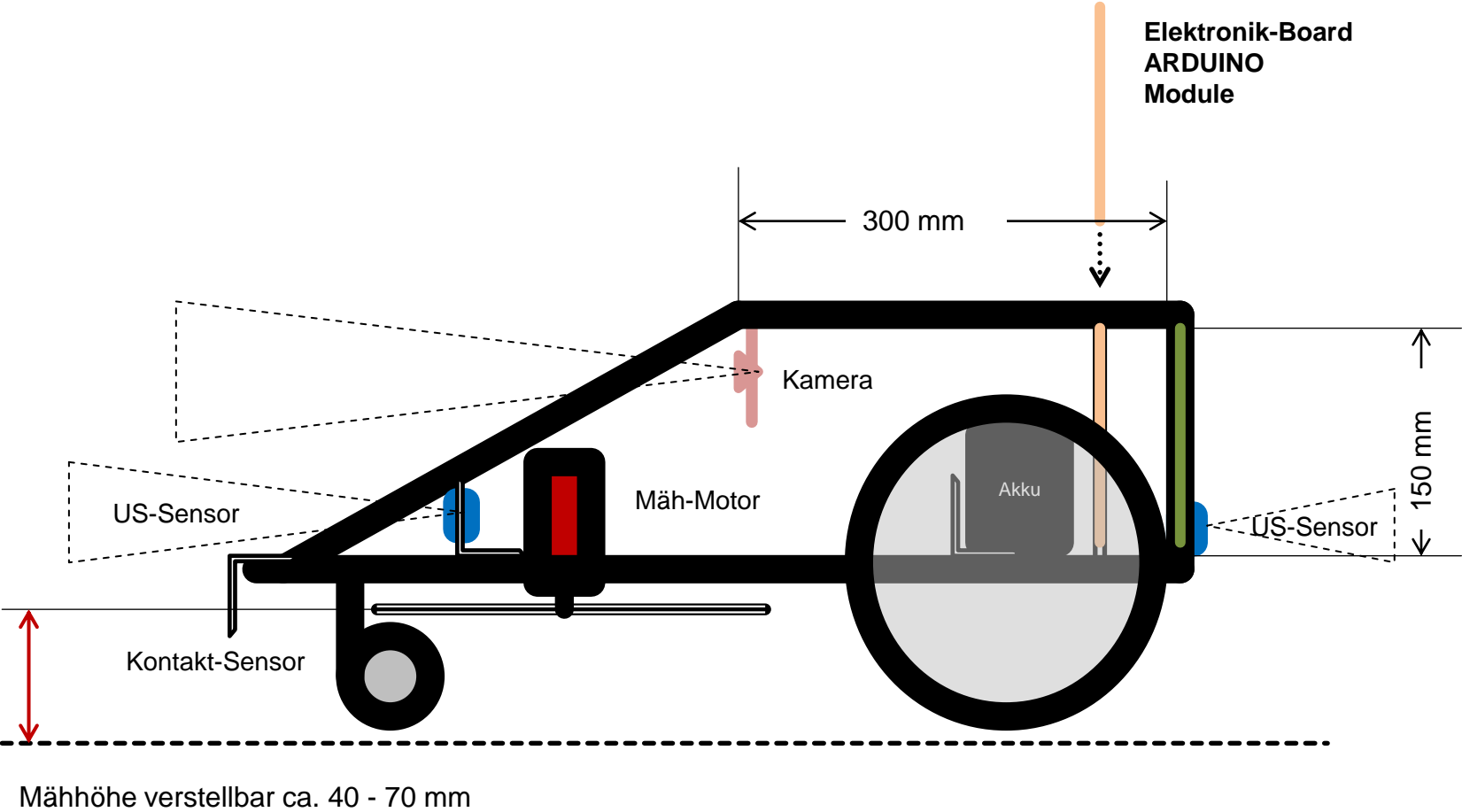
Spezial-Sensoren:

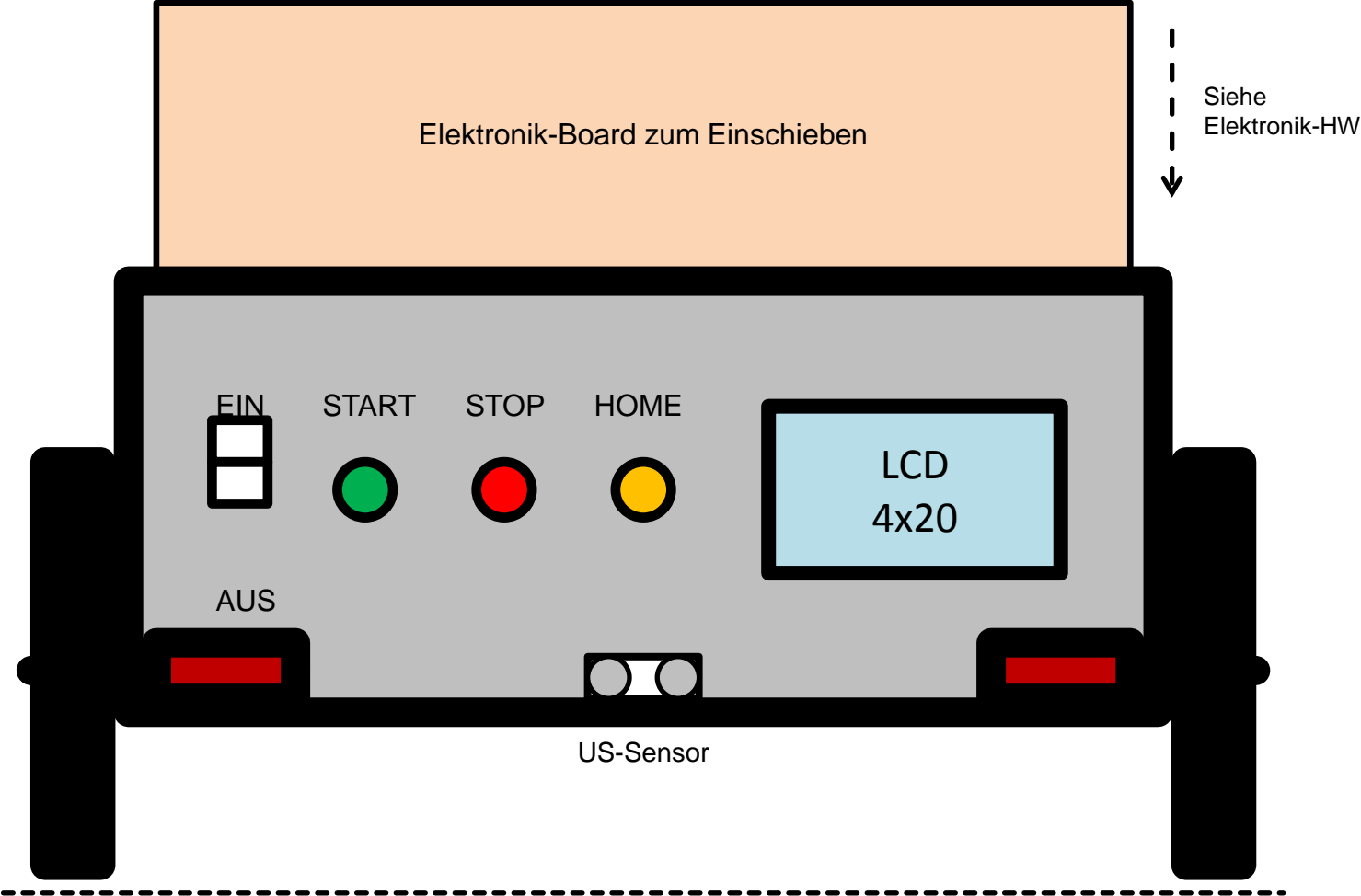
- Schleifen Sensoren links + rechts
- Rasen-Sensor
- Kamera-Modul zur Objekt-Erkennung
- GPS-Moduls zur Standortbestimmung (>2m genau)
- Kompass
- Gyro

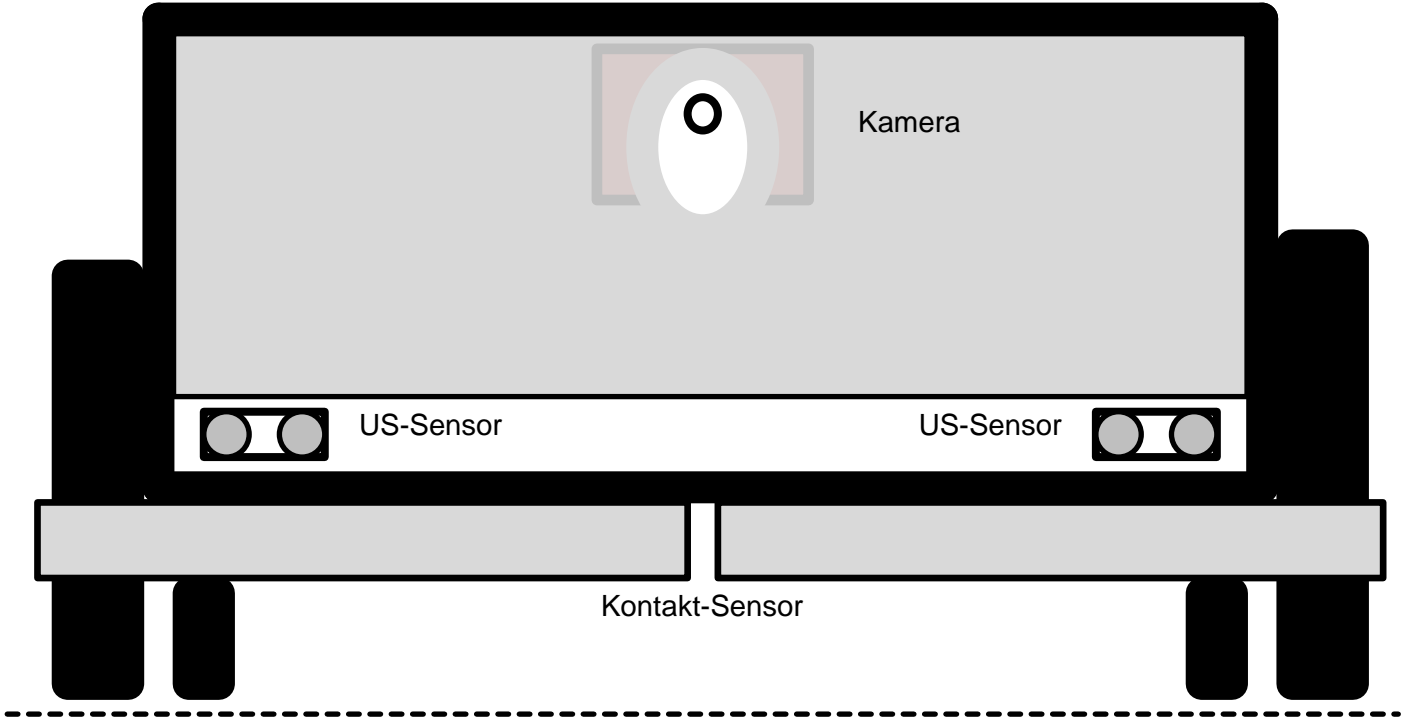












Variante 4WD

Mechanik ist nachrüstbar bis zu 4 Antriebsräder und 2 Akkus

