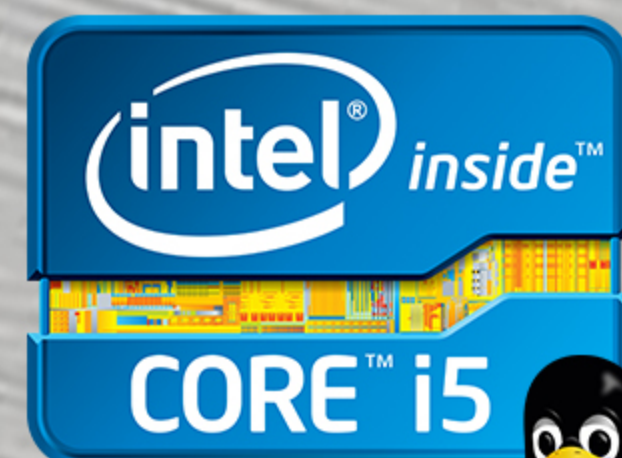


GEKO

MADE IN ITALY



Ubuntu
Server 14.05
LTS



PIATTAFORMA ROBOTICA MOBILE PER SVILUPPO, RICERCA E SOLUZIONI EMBEDDED

SEMPLICITA' di INSTALLAZIONE

Installazioni facili e veloci grazie all'innovativo uso di marker visivi interattivi e indicazioni sonore del robot

ROS BASED

Sistema basato sul sistema operativo ROS per consentire la massima espandibilità secondo lo standard www.ros.org

ROS

GPS, GYRO, IMU



ANTI RIBALTAMENTO

Dotato di sistema stabilizzante e auto-bilanciante brevettato

ENERGY SAVING

Il sistema di alimentazione dedicato analizza e gestisce i consumi fino a 5 canali indipendenti. Autonomia di oltre 8 ore e ricarica in meno di 2 ore.



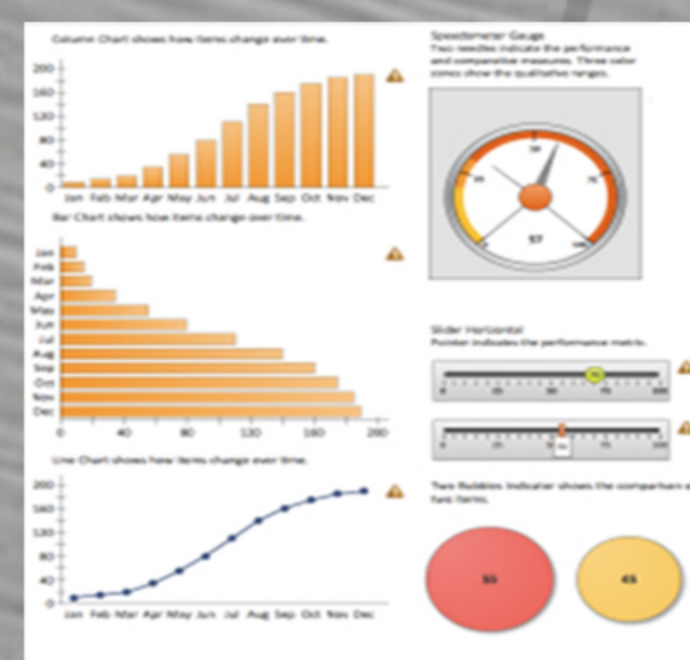
A diagram showing a central yellow circle labeled 'M'. It is connected by lines to six white circles arranged in a hexagonal pattern around it. Three lines extend vertically from the top and bottom white circles, suggesting further connections in a larger network.



FOLLOW ME

[illegible]

Modello	4W-3113
Pendenza superabile	20°
Altezza ostacolo	4 cm
Struttura	Iron, Plastic
Dimensioni	46 cm x 54 cm x 21 cm
Massa	10 Kg
Velocità massima	1,0 m/s
Payload	5 Kg
Motori e Guida	2x 50w - Differential drive
Temperatura	0-40°
Capacità Batterie	28V 10 Ah/h LiFePO4
Sensori	IMU 9 axes – GPS
Webcam pan-tilt	HD Wide angle 110°
Audio	Internal 5W
Laser scanner	HOKUYO URG-04LX
Connettività Wi-Fi	802.11.AC (2,4-5Ghz)



Consente la visualizzazione dati del parco di robot operativi in un'unica schermata. Il sistema storicizza la telemetria del robot e tutti i dati raccolti durante l'attività operativa.



Per il governo del robot non è richiesta l'installazione di software di controllo specifici. La tecnologia Web (JS/HTML 5) consente di connettersi facilmente attraverso un qualsiasi browser. Il sistema supporta l'utilizzo attraverso il touch screen.

**Docking station dedicata
permette l'autodocking e la
piena continuità operativa**



CAN BUS	RS485	USB	SERIALE	I2C	SPI	ETHERNET
		