

# Hunter 2.0

HUNTER 2.0 are un aspect simplu si elegant al seriei HUNTER cu corp din otel, servomotor dublu de 400 W, fata independenta directie pe roti si sistem de alimentare robust, controlat cu precizie, pentru a sustine o functionare lina, fie in interior, fie in exterior.



Sasiul Ackermann pentru directia frontala Drive-by-wire reprezinta mai buna platforma de dezvoltare pentru a explora actualizarile de ultima ora ale aplicatiilor de conducere autonoma la viteza redusa.

## **Solutie personalizata de sasiu**

Pachetul de baterii HUNTER 2.0 este pe baza de fosfat de fier litiu, oferind o configuratie flexibila pentru a raspunde nevoilor dvs. de capacitate bazate pe sarcini.

## **Personalizat**

Planificarea dimensionata a vitezei de pâna la 10 km/h este disponibila pentru a raspunde nevoilor in diferite scenarii de conducere si pentru a sprijini un set larg de moduri de utilizare pentru robotica industrială.

Bateriile portabile sunt prevazute cu doua optiuni de capacitate pentru comutare usoara.

Sistemul de management al bateriei (BMS) asigura siguranta in timpul functionarii.

Este acceptata planificarea vitezei de pâna la 10 km/h.

## **Sistem de alimentare nou-nout**

HUNTER 2.0 continua aspectul simplu si elegant al seriei HUNTER cu corp din otel, servomotor dublu de 400 W, fata independenta, directie pe roti si sistem de alimentare robust, controlat cu precizie, pentru a sustine o functionare lina, fie in interior, fie in exterior.

Structura avantajoasa asemanatoare masinii si uzura redusa a anvelopelor sunt potrivite pentru scenarii cu rezistenta ridicata

Directia independenta pe rotile din fata si suspensia basculoasa fac posibila trecerea cu usurinta peste barele de viteza.

1 servomotor dublu de 400 W cu sarcina utila de pâna la 150 kg.

### **Parcare sigura si fiabila la oprire**

Funcția de parcare în pantă a lui HUNTER 2.0 permite o oprire fiabilă pe o pantă, datorită transmisiei. În cazul unei pene de curent sau defectarea vehiculului în timpul traversării terenurilor în pantă, roțile vor fi blocate pe loc fără a aluneca pentru a asigura o siguranță stabilă și fiabilă, performantă.

### **Expansiune cu sarcini multiple, dezvoltare secundară rapidă**

HUNTER 2.0 poate fi personalizat pentru o varietate de moduri avansate de operare (conducere la distanță/conducere automată). Utilizatorii pot comunica cu control principal prin protocolul CAN bus. Hunter oferă, de asemenea, SDK open-source și ROS\_PACKAGE, iar schema sa structurală este în prezent adaptată la cele mai automate scheme de conducere.

Suportă ROS1, ROS2, Python, precum și simulare GAZEBO.

## SPECIFICATII

<b>Model</b>	<b>HUNTER 2.0</b>	<b>Formular de suspendare</b>	Suspensie independentă pentru roata din față
<b>Dimensiuni</b>	980 x 745x 380mm W x H x D	<b>Formular de unitate</b>	Direcția Ackerman pe roata din față Tracțiune spate
<b>Tracțiune spate</b>	650mm	<b>Temperatura de lucru</b>	-10--45°C
<b>Pistă</b>	605mm	<b>Baterie</b>	24V30Ah (Standard) 24V60Ah (opțional)
<b>Viteză și sarcină utilă</b>	1.5m/s, 100Payload (Standard) 2,7 m/s, sarcină utilă de 80 KG (opțional) Personalizabil	<b>MAX Travel (fără încărcare)</b>	22Km (baterie 24V30Ah ) 40Km (baterie 24V60Ah )
<b>Greutate</b>	65-72KG	<b>Încărcător</b>	Ac 220V Încărcător de ieșire 240W
<b>Minim de cotitură</b>	1,6 m	<b>Timp încărcător</b>	3.5h (baterie 24V30Ah) 7h (baterie 24V60Ah)
<b>Capacitatea de alpinism</b>	<10° Cu încărcare	<b>Aprovizionare pasivă</b>	24V15A Curentul total maxim de ieșire
<b>Capacitatea de depășire a obstacolelor</b>	5cm Pas cu o singură treaptă în unghi drept	<b>Parametrii discului de cod</b>	2500 Linii Codificator incremental magnetic
<b>Garda la sol minimă</b>	100mm	<b>Motor</b>	Drive 2x400W streeing 400W Servo Motor
<b>Distanța minimă de frânare</b>	0,2 m 6km/h -> 0km/h (Depinde de condițiile de la sol)	<b>Interfață de comunicare</b>	Standard CAN 232 Port serial
<b>Precizia direcției</b>	0.5°	<b>Nivel de protecție</b>	IP22(IP54 personalizabil)
<b>Funcția de parcare</b>	Parcare electromagnetă, parcare la sol de maxim 10° (numai pentru parcare)		

