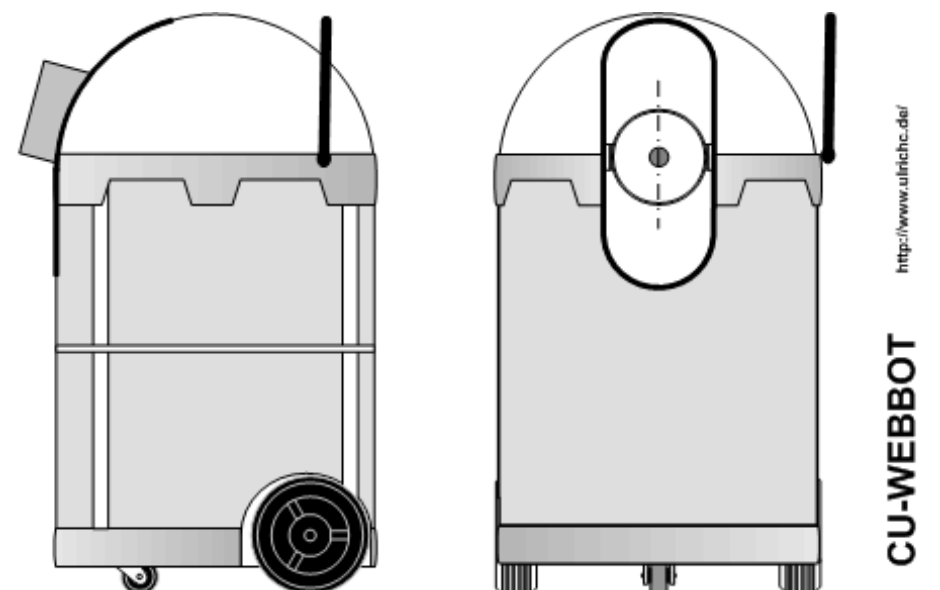


CU-WEBBOT

Datenblatt



Version 1 - 01.06.2008

UlrichC

Christian Ulrich
<http://www.ulrichc.de>

Vorwort/Anmerkung

Das Datenblatt zu CU-WEBBOT beschreibt die gängigsten Dimensionen und Leistungsdaten des Roboters. Die Daten sind anhand der bisher gebauten Prototypen ermittelt worden und können je nach Abwandlung und Dimensionierung variieren.

Technische Daten:

Leergewicht: + /- 3,5 kg (ohne Akkus)
Einsatzgewicht: + /- 7 kg
max. Gesamtgewicht: + /- 10 kg
max. Geschwindigkeit: + /- 18 m/min
Abmessungen (L x B x H): 260 mm x 260 mm x 450 mm
(Höhe variiert je nach Aufbau)

Steuerung:

- Funk 433 Mhz
- über Kabel
- Websteuerung (PC, Handy oder PDA)

Eigenschaften:

- geräuscharm
- mobiler Einsatz bis zu 24 Stunden
- Audio- /Videoübertragung und -aufzeichnung

Fahrgestell:

- Art: Radfahrgestell (2 x 2 Differenzial)
- Aufhängung: starr/fest

Antrieb:

Art: zwei Elektromotoren
Leistung jeweils: ~ 6 N/cm

Akku:

Akkus: 12Volt/15 Ah
Betriebsspannung: 12 Volt

Minimalvoraussetzungen Steuerungsrechner (Fernsteuerung):

- Windows 2K/XP/Linux
- Prozessor: 1 GHz
- RAM: 512 MB
- Festplatte: 2 GB
- Anschlüsse: USB, RS232

Robotersteuerung:

1 x ATmega32 Risc Prozessor 16 Mhz
Anschlüsse: I2C, RS232, AD-Wandler, PWM, I/O

Dieses Dokument gehört zum Projekt [CU-WEBBOT](#) von UlrichC.DE. Weitere Dokumente sowie Konstruktionsunterlagen und Bilder zum Projekt sind auf der Internetpräsenz <http://www.ulrichc.de/> zum Download bereitgestellt.