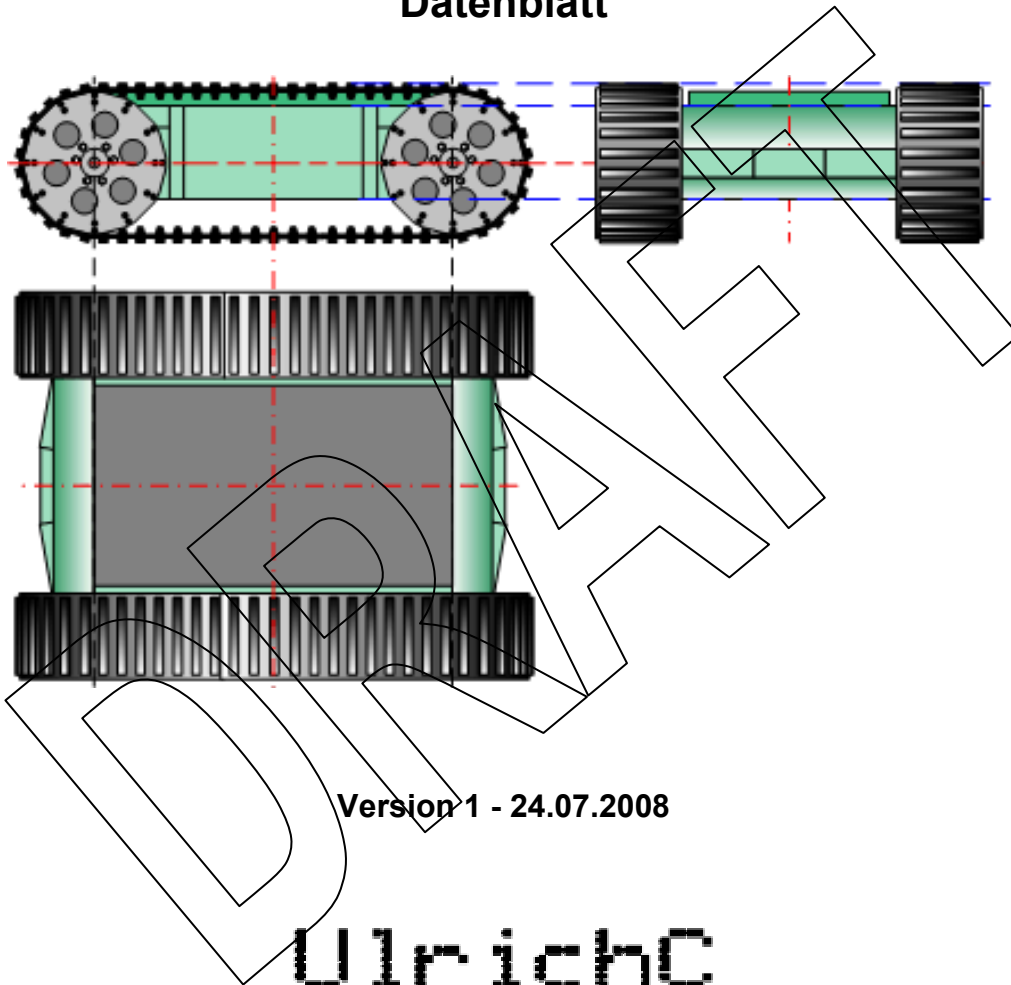


CYOUTOO²

Datenblatt



Version 1 - 24.07.2008

UlrichC

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

Vorwort/Anmerkung

CYOUTOO² ist eine laufende Projektentwicklung und hat daher keine fixierten Leistungsdaten.

Historie

Erstellt 24.07.2008

Die Daten für den ersten Prototyp des CYOUTOO² wurden anhand der Konstruktionen zum Entwurf errechnet. Dabei wurden auch Ergebnisse aus dem vorangegangenen Projekt zur Berechnung der Leistungsdaten.

...

DRAFT

Technische Daten

Gesamtgewicht: 30 kg
Geschwindigkeit: 7 km/h bis 20 km/h
Abmessungen (L x B x H): 720 mm x 520 mm x 220 mm
Bodenfreiheit: 75 mm
Steigfähigkeit: 40 %
Temperaturbeständig von - 10° bis + 70°
Stromversorgung: 12 Volt / 48 Ah oder 24 Volt / 24 Ah

Steuerung:

- W-Lan / LAN
- über Kabel
- Websteuerung (PC, Handy oder PDA)
- (optional) Radio 868,19 Mhz (möglicher Frequenzbereich 868 – 870 Mhz)
- Autopilot (halbautonomer Betrieb)

Eigenschaften:

- wind- und wetterfest
- schwimmfähig
- geländegängig
- geräuscharm (durchschnittliche Lautstärke: 35 db (A))
- mobiler Einsatz bis zu 10 Stunden (6 Stunden bei ständiger Fahrt)
- Audio- / Videoübertragung und -aufzeichnung

Fahrgestell:

- Kettenfahrgestell
- Glasfaser-Rahmen

Antrieb:

Art: zwei Elektromotoren
Antriebsleistung: 250 Watt bis 500 Watt

Hauptrechner:

- Linux Debian
- 1 x AMD Prozessor 1,4 Ghz
- RAM: 512 MB
- Festplatte: 60 GB
- freie Anschlüsse: erweiterbarer USB, 1 x Parallel, Game, RJ45

Nebensysteme:

- 4 x ATmega32 Risc Prozessoren 16 Mhz
- Anschlüsse: I2C, RS232
- freie Ports (insgesamt): 11 x AD-Ports, 30 x I/O, 4 x PWM u. v. m.

Navigation/Sensoren:

- GPS (Chipset SiRF Star III)
- Infrarot
- Ultraschall
- Kompass (neigungskompensierend)
- Pitch-Rolling
- PIR-Sensoren

Aktoren:

- steuerbare Kamera optimiert für Dunkelheit

Sonstiges:

- Hauptspannung: 12 bis 24 Volt
- Fest- / Zusatzspannungen: 5V, 12V
- erweiterbares Embedded-Computer-System
- Lautsprechersystem
- Zuladung bis 25 kg

DRAFT