



Ровер CONTACT -
роботизированная платформа
для складской логистики и
перевозки лёгких грузов до
30кг

DH:CONTACT

Описание

Ровер CONTACT — специализированная мобильная платформа, предназначенная для организации полевых пунктов связи, мониторинга и удалённого наблюдения. Платформа обеспечивает надёжную передачу данных, устойчивость к внешним воздействиям и возможность интеграции различного оборудования связи и контроля.

Области применения

- Развёртывание временных пунктов связи в труднодоступных районах;
- Использование для видеомониторинга и трансляции данных в режиме реального времени;
- Поддержка беспроводных сетей на строительных и промышленных объектах;
- Контроль и передача телеметрии с удалённых датчиков и устройств;
- Применение в службах безопасности, охраны и аварийного реагирования.

Ключевые особенности

-
- Высокая автономность** — до 6 часов непрерывной работы;
- Поддержка Wi-Fi, LTE, радиоканалов;
 - **Возможность интеграции камер наблюдения**, антенн, ретрансляторов и датчиков;
 - **Колёсное шасси 4×4** с электроприводами BLDC;
 - Устойчивая работа на пересечённой местности и грунтовых покрытиях;
 - **Прочная металлическая конструкция с защитой IP44.**

Конструктивные особенности

Ровер CONTACT имеет усиленную несущую раму с амортизированной платформой для установки

телекоммуникационного оборудования. Конструкция предусматривает возможность установки мачты с антеннами или панорамной камерой. Все кабельные соединения защищены, а компоненты размещаются в герметичных отсеках, что обеспечивает устойчивость к погодным условиям.

Пример применения

В составе мобильного узла связи CONTACT используется для создания временной сети передачи данных между объектами строительной площадки. Оснащён антенным модулем и видеокамерой, ровер обеспечивает трансляцию видео и телеметрии на центральный пульт управления без необходимости в кабельной инфраструктуре.

Общие

Тяговое усилие для прицепа, кг	30
Ширина зарядной станции, мм	800
Глубина зарядной станции, мм	600
Высота зарядной станции, мм	350
Время работы без подзаряда, часов	6
Время полной зарядки, часов	8
Тип АКБ ровера	LiFePO4
Напряжение АКБ, В	36
Емкость АКБ, А/ч	20
Количество АКБ, шт.	1
Максимальная скорость, км/ч	15
Максимальный запас хода, км	20
Колесная формула	4x4
Тип двигателя ровера	Безщеточный, постоянного тока (BLDC)
Напряжение двигателя, В	36
Мощность двигателя, Вт	250
Количество двигателей, шт.	4
Шины	Резиновые пневматические
Размер колес ровера	D=250 мм
Шипованные шины	Нет
IP защита	44
Системы навигации	4G, LTE, WiFi, GPS, ГЛОНАСС

Дистанционное управление ровером	Web-интерфейс, АРМ оператора, пульт радиоуправления
Трансляция видео с бортовых камер	Есть
Возможность подключить дополнительное оборудование	Есть
Распознавание объектов в видеопотоке	Есть
Авторизация пользователей	Есть
Система безопасности движения	Есть
Материал несущей рамы	Металл
Профиль материала несущей рамы	Лист
Толщина материала несущей рамы, мм	3
Материал обшивки	Металл
Толщина материала обшивки, мм	1
Покраска	Порошково-полимерная
Цвет зарядной станции	По RAL