

# RB-CAR

---

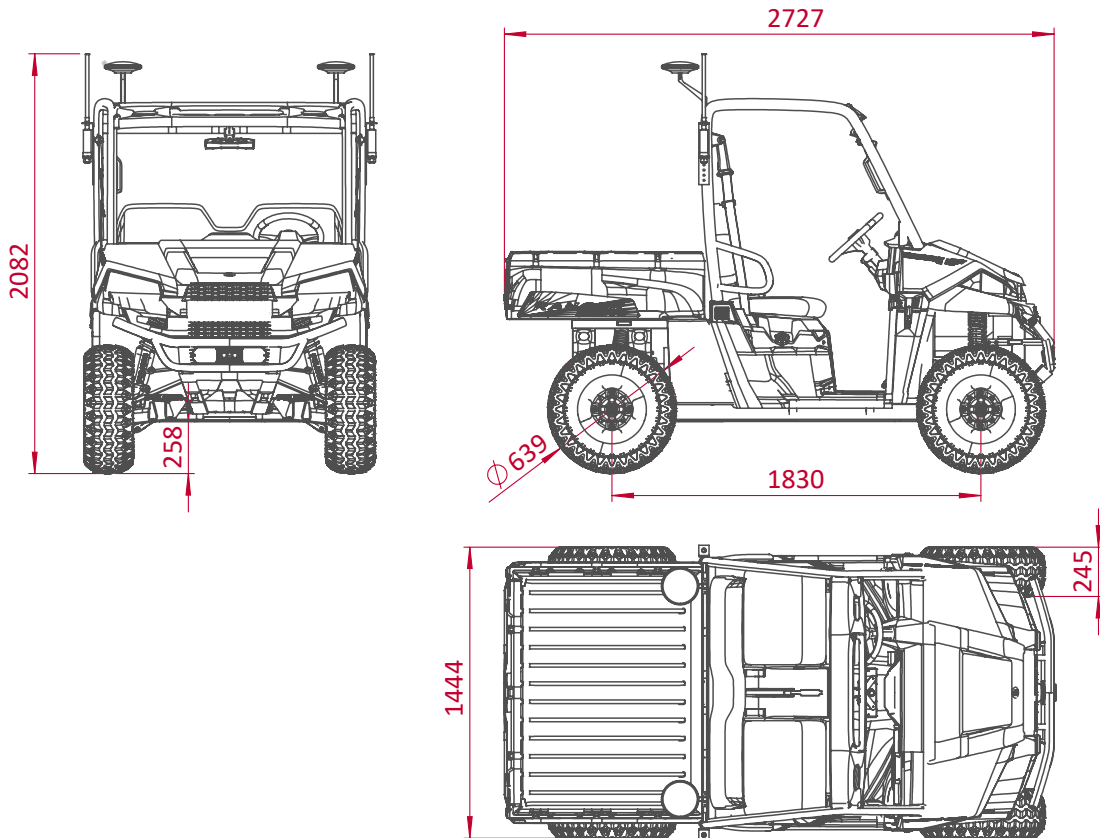


## ROBOT TODOTERRENO AUTÓNOMO

---

INVESTIGACIÓN & DESARROLLO  
TRANSPORTE DE MERCANCÍAS  
TRANSPORTE DE PERSONAS





## ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

### MECÁNICAS

|                        |   |
|------------------------|---|
| Dimensiones            | <b>2.727 x 1.444 x 2.082 mm</b>                   |
| Peso con baterías      | <b>800 kg</b>                                     |
| Capacidad de carga     | <b>2 personas<br/>+ 227 kg en la caja trasera</b> |
| Velocidad              | <b>35 km/h</b>                                    |
| Autonomía              | <b>Hasta 70 km</b>                                |
| Rango de temperatura   | <b>0° a +40°C</b>                                 |
| Máxima pendiente       | <b>30 %</b>                                       |
| Baterías               | <b>Lead Acid 240Ah@48V</b>                        |
| Moteres de tracción    | <b>7,5 Kw AC</b>                                  |
| Sistema de tracción    | <b>Ackermann, tracción trasera 4x4</b>            |
| Capacidad de remolcado | <b>680 kg</b>                                     |

### CONTROL

|              |  |
|--------------|--|
| Controlador  | <b>Arquitectura abierta en ROS<br/>PC embebido con Linux</b>                           |
| Comunicación | <b>WiFi 802.11n</b>  |
| Conectividad | <b>Interna: USB, RS232, RJ45,<br/>fuentes de alimentación 12, 24<br/>VDC y batería</b> |