



ANT ROBOTICS

ADIR POWER

MOBILE ROBOTER PLATTFORM

Zuverlässiges mobiles Robotersystem für industrielle Umgebungen - flexibel, robust und wirtschaftlich. Die Plattform kann nach Ihren Bedürfnissen konfiguriert und erweitert werden.



ROS KOMPATIBEL

Ausrüstbar für Fernsteuerung, Personenverfolgung oder Fahren entlang definierter Routen



INDOOR / OUTDOOR

Geeignet für kombinierte Innen- und Außeneinsätze, Navigation in verschiedenen Umgebungen



HEAVY DUTY

Konzipiert für kontinuierlichen und zuverlässigen Betrieb unter härtesten Bedingungen und 40% Steillagen



EINFÜHRUNG VON **ADIR POWER**, DER HOCHLEISTUNGS- INDUSTRIE ROBOTER PLATTFORM

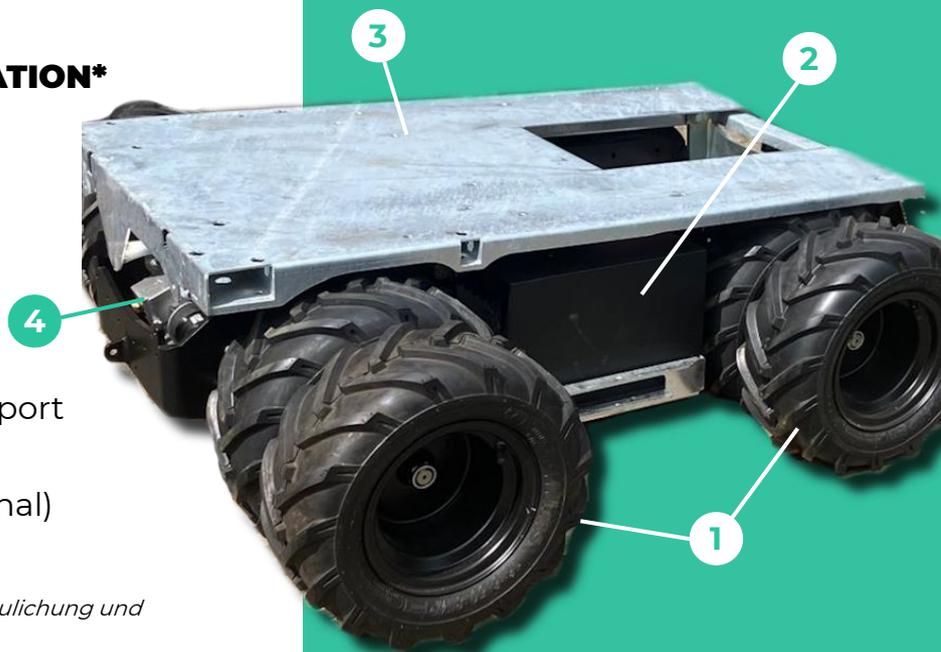
ADIR POWER besitzt einen längeren Radstand und breitere Spuren, welcher die Maschine in steilen Terrain standsicherer macht.

ADIR POWER ist mit stärkeren Motoren, mehreren Untersetzungs- optionen, eine Kippplattform sowie einem 48V System ausgestattet, womit in Hängen bis zu 40% gearbeitet werden kann.

ADIR POWER kann für Transport und Pflege- aufgaben z.B. im Obst- und Weinbau eingesetzt werden, mit Spurfolgeassistent und Hinderniserkennung.

ADIR TECHNISCHE SPEZIFIKATION*

- 1 4-Rad-Antrieb mit Doppelbereifung
- 2 48V LiFePO4 Batterie
- 3 Kippplattform zum Transport
- 4 Spurfolgeassistent (optional)



**Die Spezifikationen dienen nur zur Veranschaulichung und können sich ändern*

Größe	1.45 m x 1.15 m x 0.4 m (L x B x H)
Gewicht / Zuladung	150 kg / 600 kg
Geschwindigkeit	4 km/h max.
Zubehör	Kabeljoystick, Kippplattform (45°), Spurfolgeassistent mit Hinderniserkennung (optional)
Treiber & APIs	ROS Noetic, Gazebo
Antrieb	4-Rad-Elektroantrieb @ 1,70 kW mit austauschbaren Reifen
Rückmeldung	Akku, Motorstrom, Radgeschwindigkeit, Odometrie, Laufzeitstatus, Fehlerstatus, IMU (optional)
Kommunikation	USB, RS232, CAN



Ant Robotics GmbH
Adolf-Wagner-Straße 16
21073 Hamburg

www.antrobotics.de
info@antrobotics.de
+49 (0) 4174 6099 888

[instagram.com/antrobotics](https://www.instagram.com/antrobotics)
Amtsgericht: HRB 167676
USt-IdNr.: DE341108543