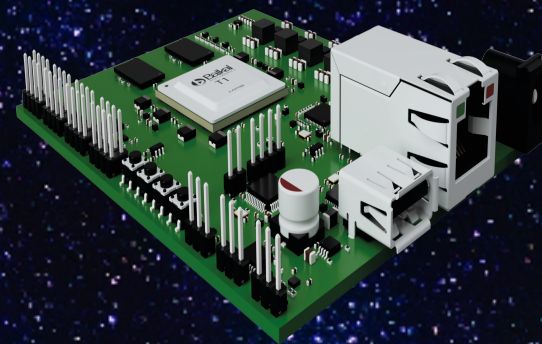


Hamster Robotics

БЛА
«LEGAT»

HAMSTER
ROBOTICS



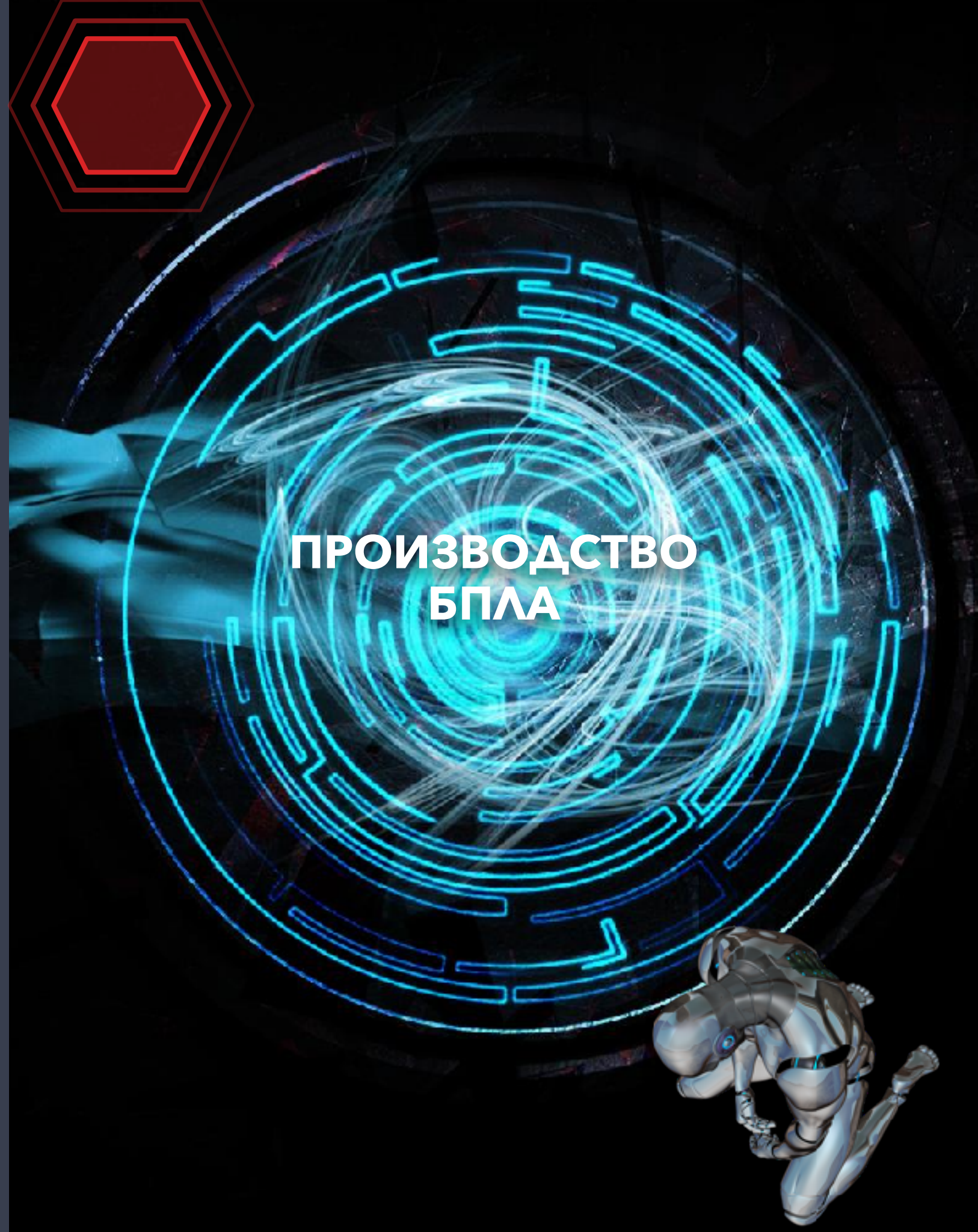
1:
Описание

БПЛА

СЕРИЯ «LEGAT»

ОБЩЕЕ ОПИСАНИЕ

HAMSTER
ROBOTICS

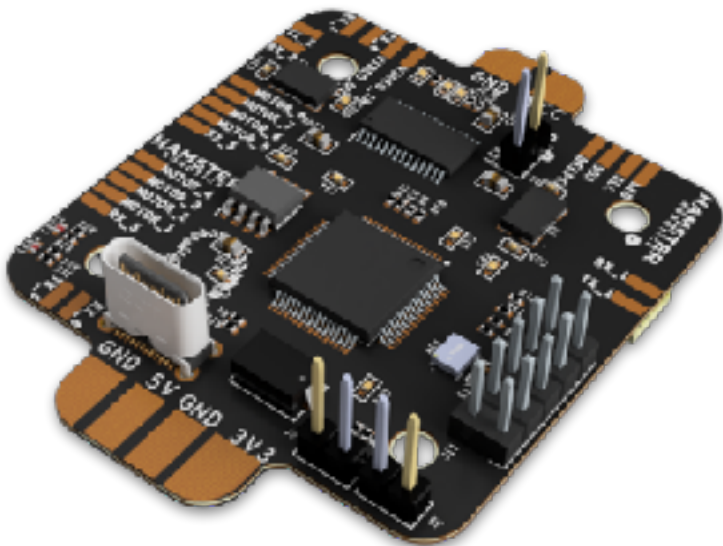
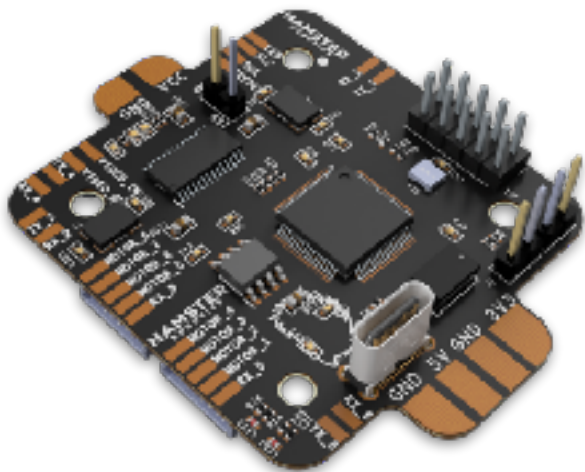


Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЧАСТЬ, УРОВЕНЬ ЛОКАЛИЗАЦИИ

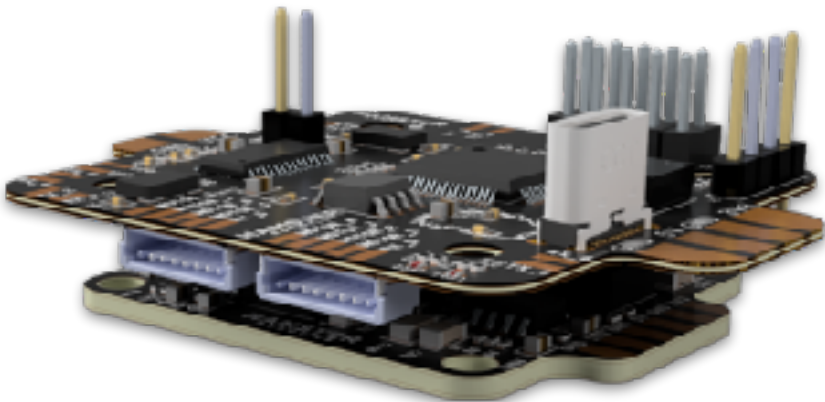
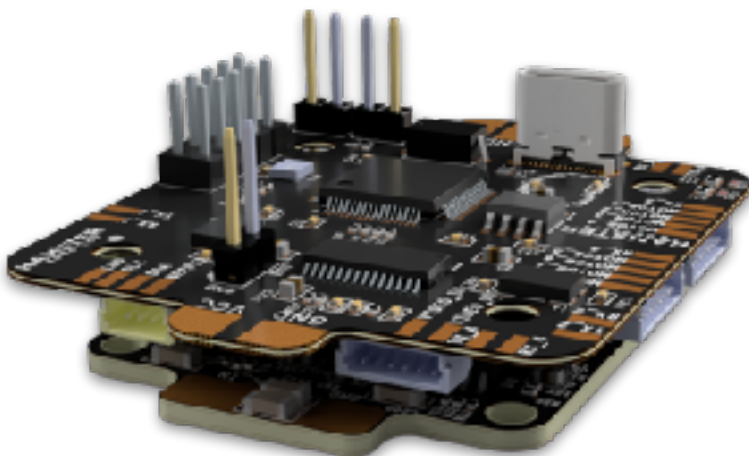
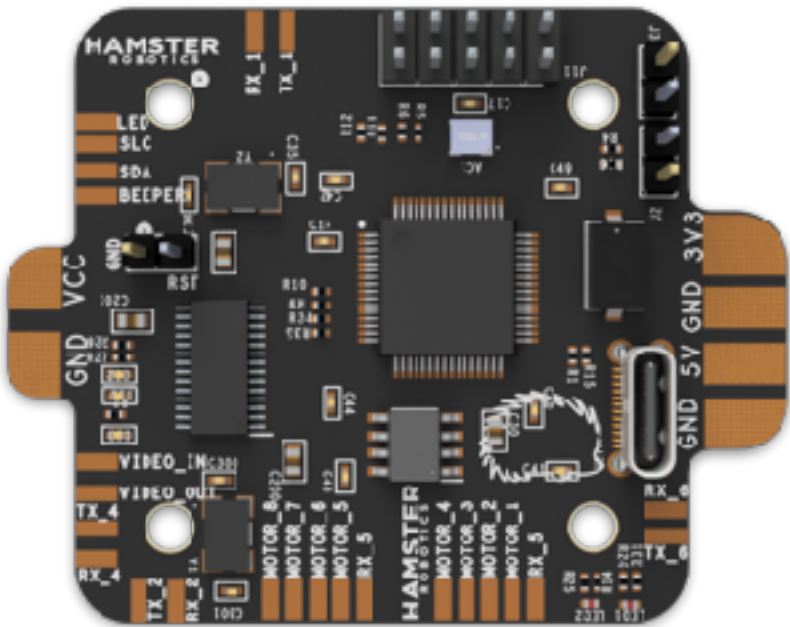
Наименование работ	Процент Локализации РФ	Пояснение
Разработка и Проектирование	100 %	Россия
Схематехника и топология	100 %	Россия
Производство и пайка PCB и SMT	100 %	Россия
Разработка программного комплекса для полетного контроллера	50 %	Россия (в разработке) софт полетный OPEN Source
Электронные компоненты	50 %	Россия, Китай, Европа, США
Полетный Контроллер HR-FLY	50 %	Россия, Китай, Европа (комплектующие)
Антенно фидерные устройства для Дронов	100 %	Россия
Токарно-фрезерные работы	100 %	Россия
Сборка и производство	100 %	Россия
Корпуса и иные пластиковые детали	100 %	Россия
ESC (контроллер оборотов моторов)	50 %	Россия, Китай, Европа (комплектующие)
VTX (видео контроллер)	50 %	Россия, Китай, Европа (комплектующие)

СТАТУС: Полетный контроллер HR-FLY F722 V2 100% готовность к серийному производству



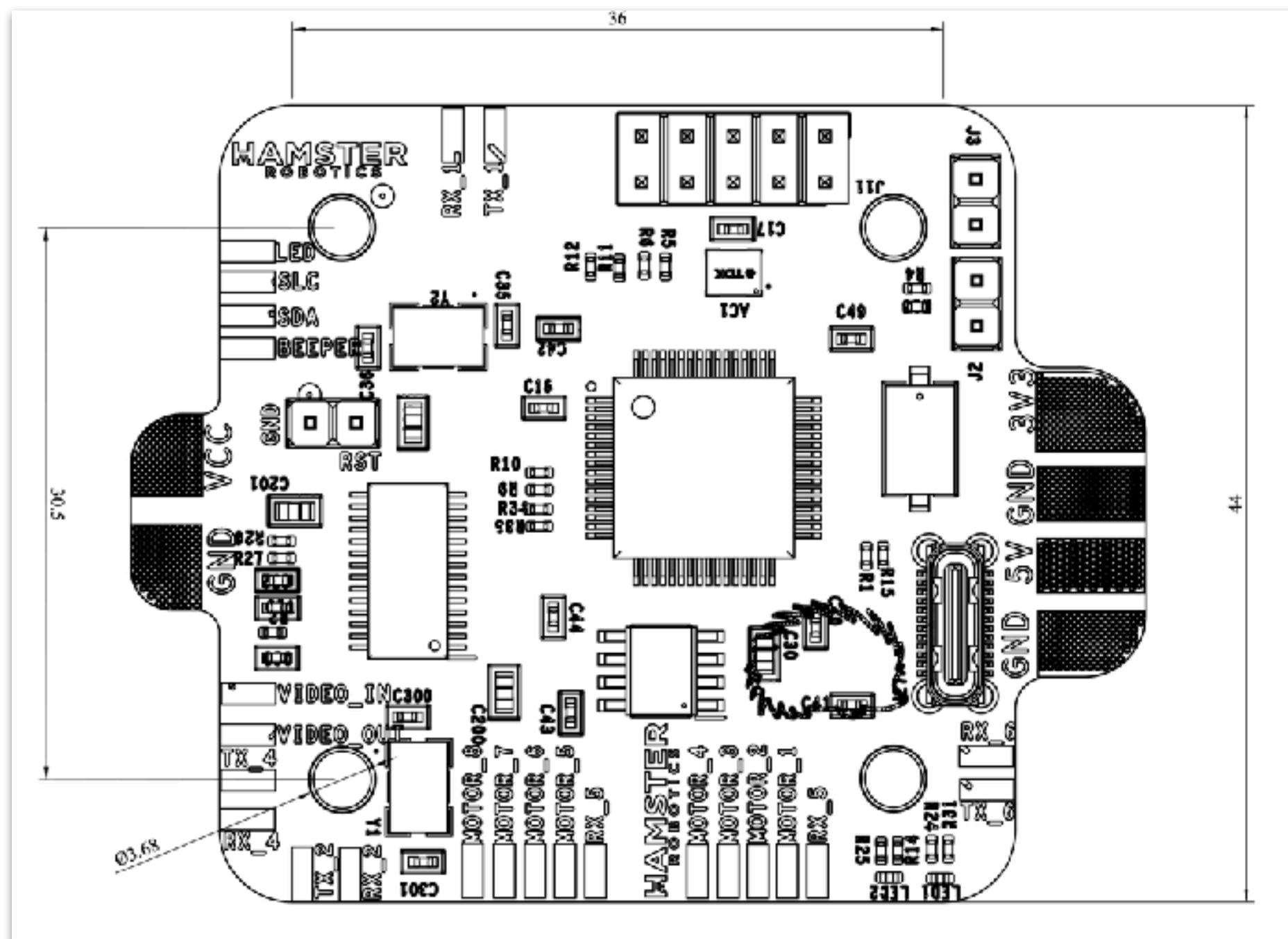
Характеристики полетного контроллера:

Полетный контроллер: HR-FLY F405/
F722
CPU: STM32F405, STM32F722
UART: 5
Входное напряжение: 3-6S
Гироскоп: ICM42688
ВЕС: 5В/3А; 9В/2,5а
Память: 16 Мб



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

СТАТУС: Полетный контроллер HR-FLY F722 V 2 100% готовность к серийному производству



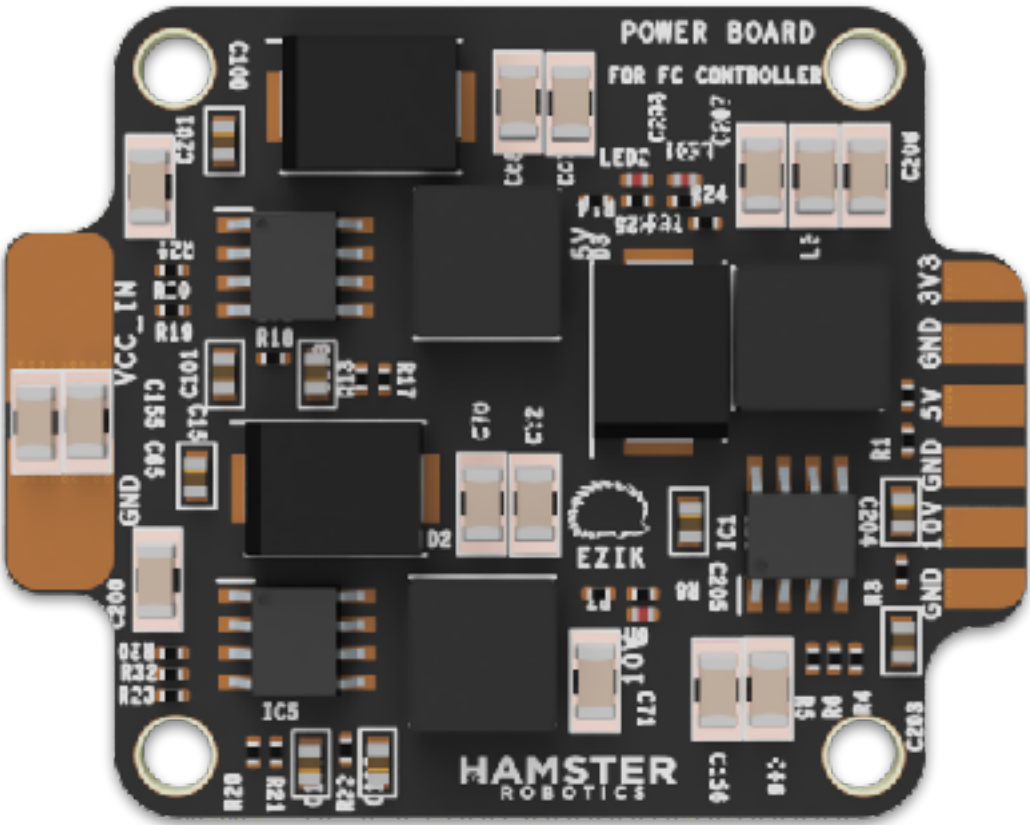
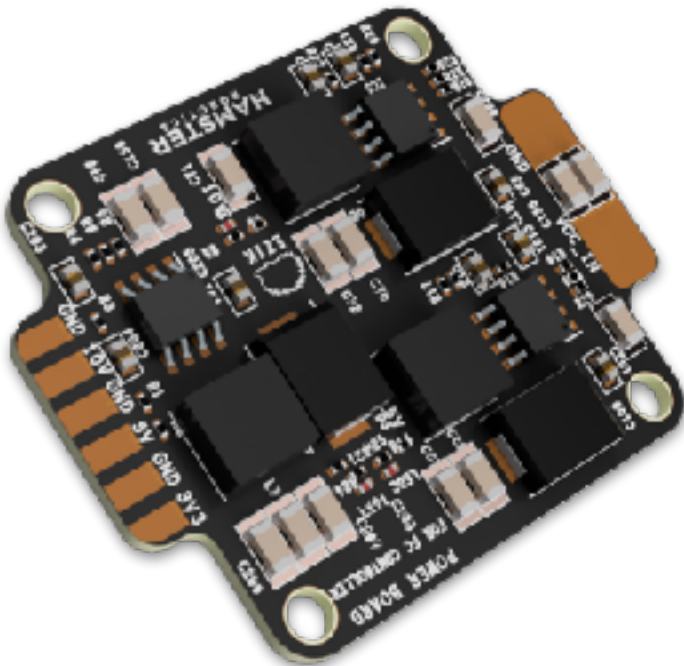
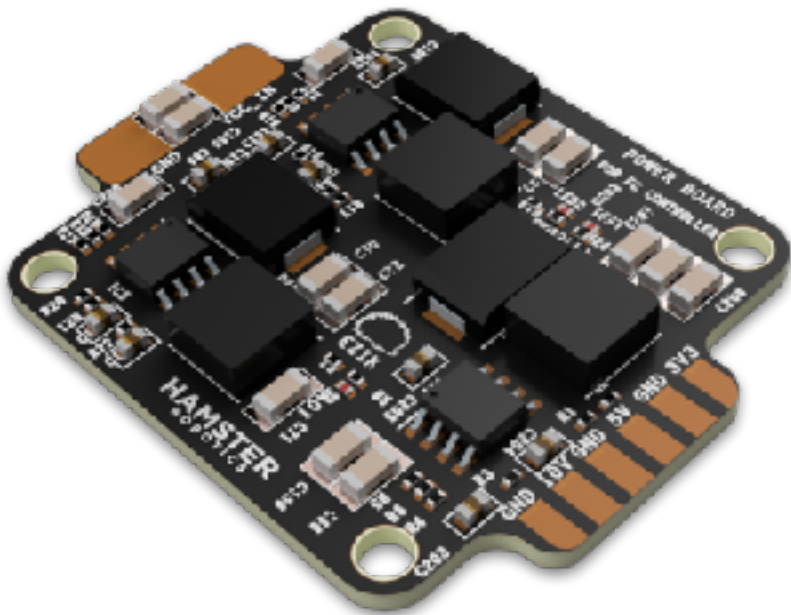
Изм.	Лист	N° докум.	Подп.	Дата
------	------	-----------	-------	------

Копировал:

Формат А3

ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЧАСТЬ, УРОВЕНЬ ЛОКАЛИЗАЦИИ

ПЛАТА ПИТАНИЯ ПОЛЕТНОГО КОНТРОЛЛЕРА НР-FLY_PWBRD

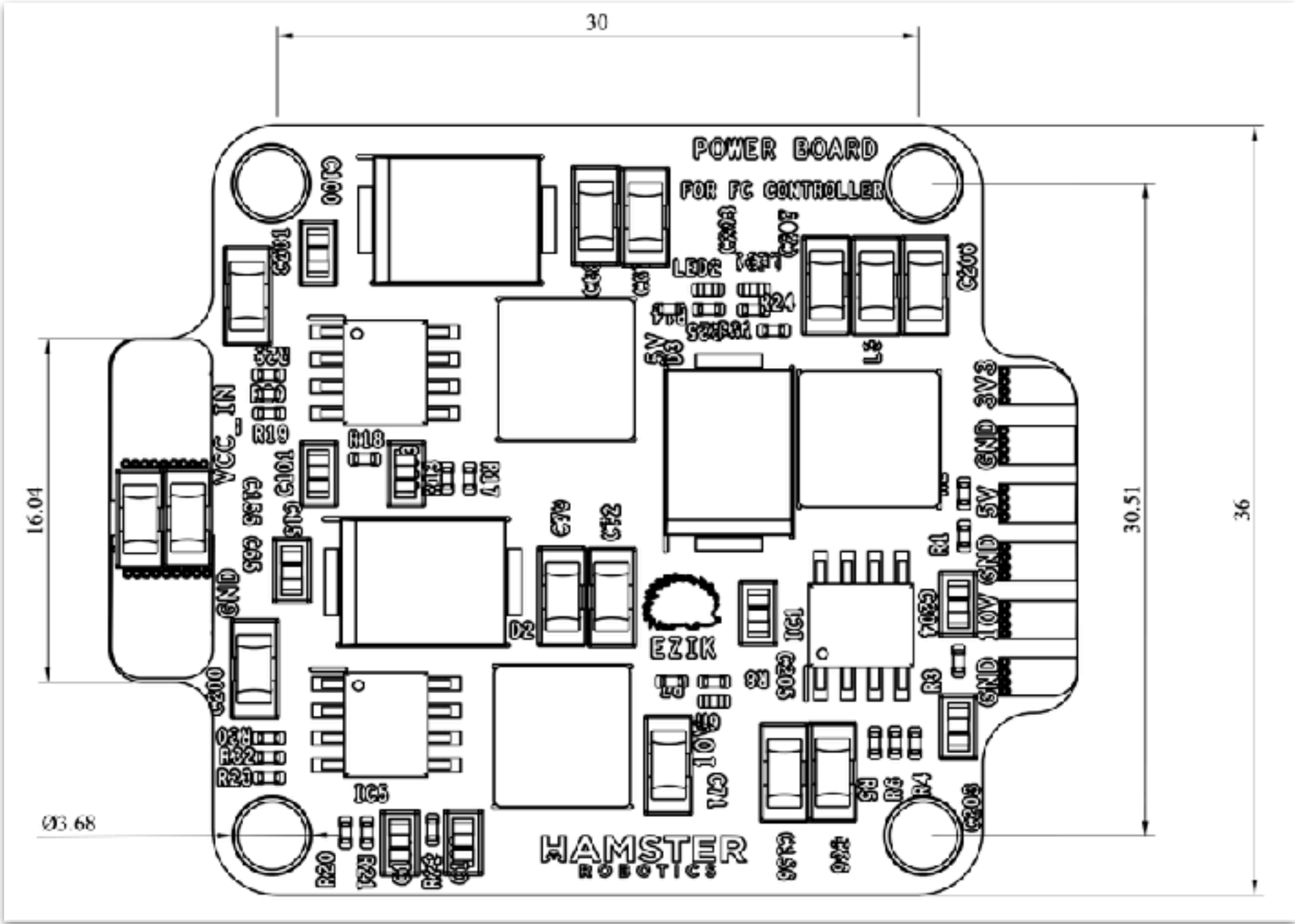


Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

Инв. N° подл.	Подп. и дата	Взам. инв. N°	Инв. N° дубл.	Подп. и дата

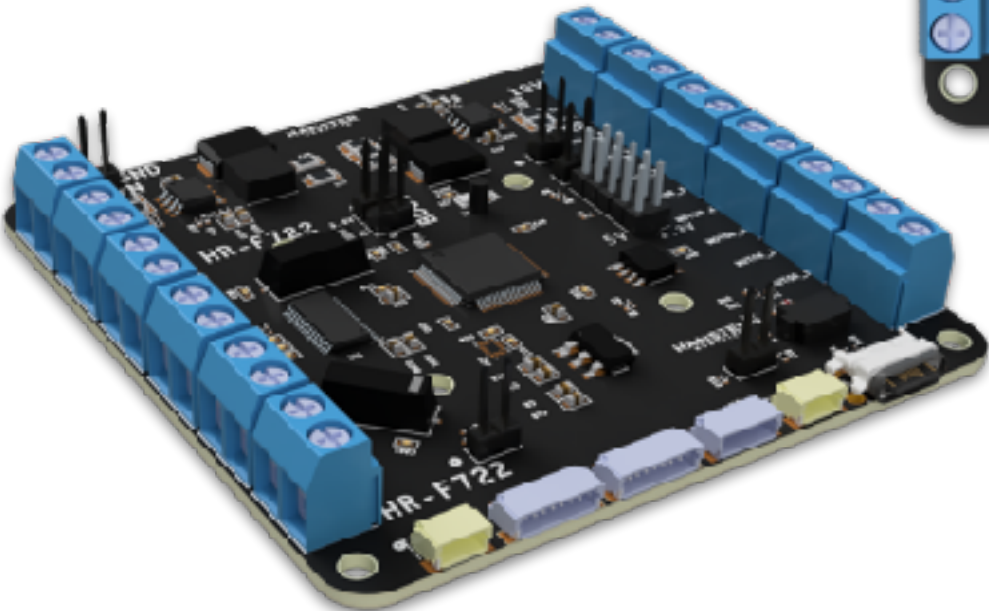
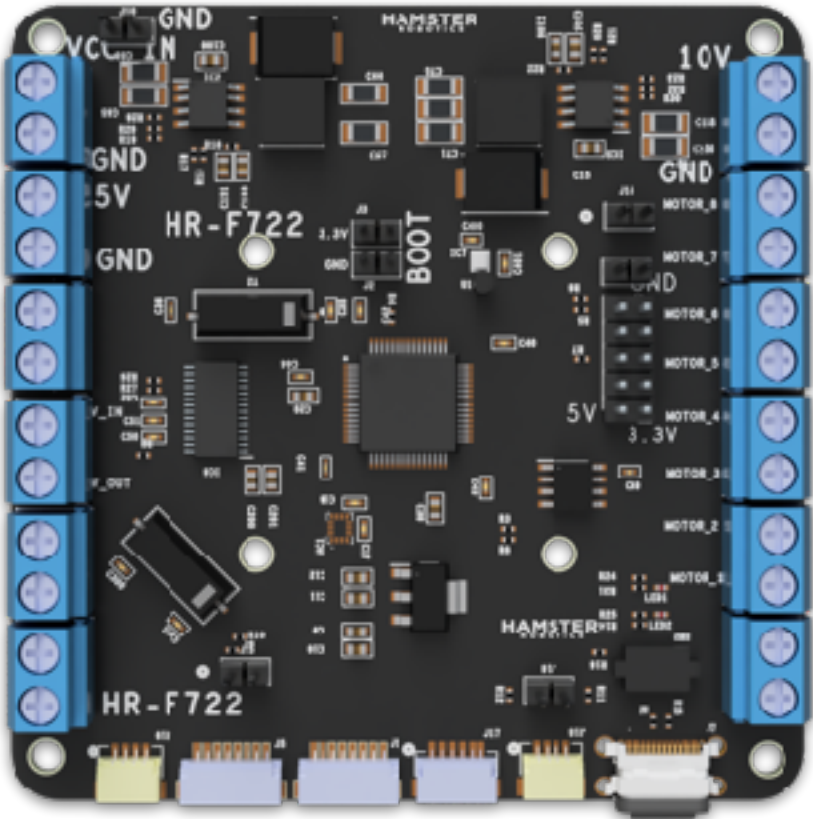
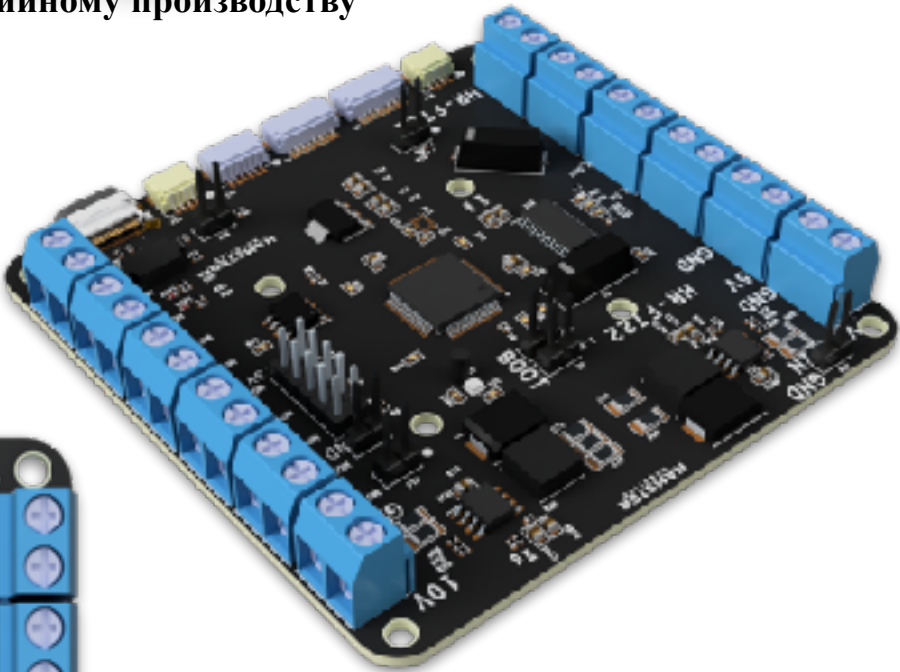
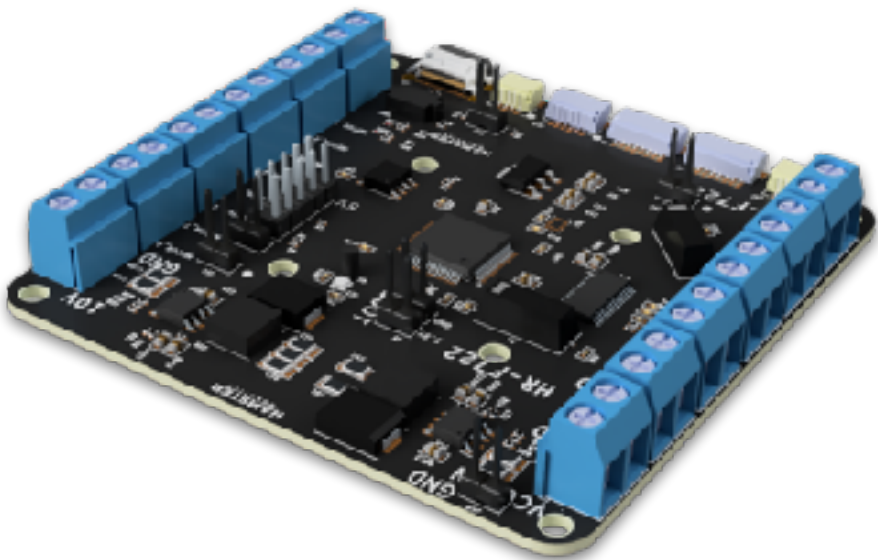
ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЧАСТЬ, УРОВЕНЬ ЛОКАЛИЗАЦИИ

ПЛАТА ПИТАНИЯ ПОЛЕТНОГО КОНТРОЛЛЕРА NR-FLY_PWBRD



ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЧАСТЬ, УРОВЕНЬ ЛОКАЛИЗАЦИИ

СТАТУС: Полетный контроллер HR-FLY F722 V3 100% готовность к серийному производству



Характеристики полетного контроллера:

Полетный контроллер: HR-FLY F405/ F722

CPU: STM32F405, STM32F722

UART: 5

Входное напряжение: 3-6S

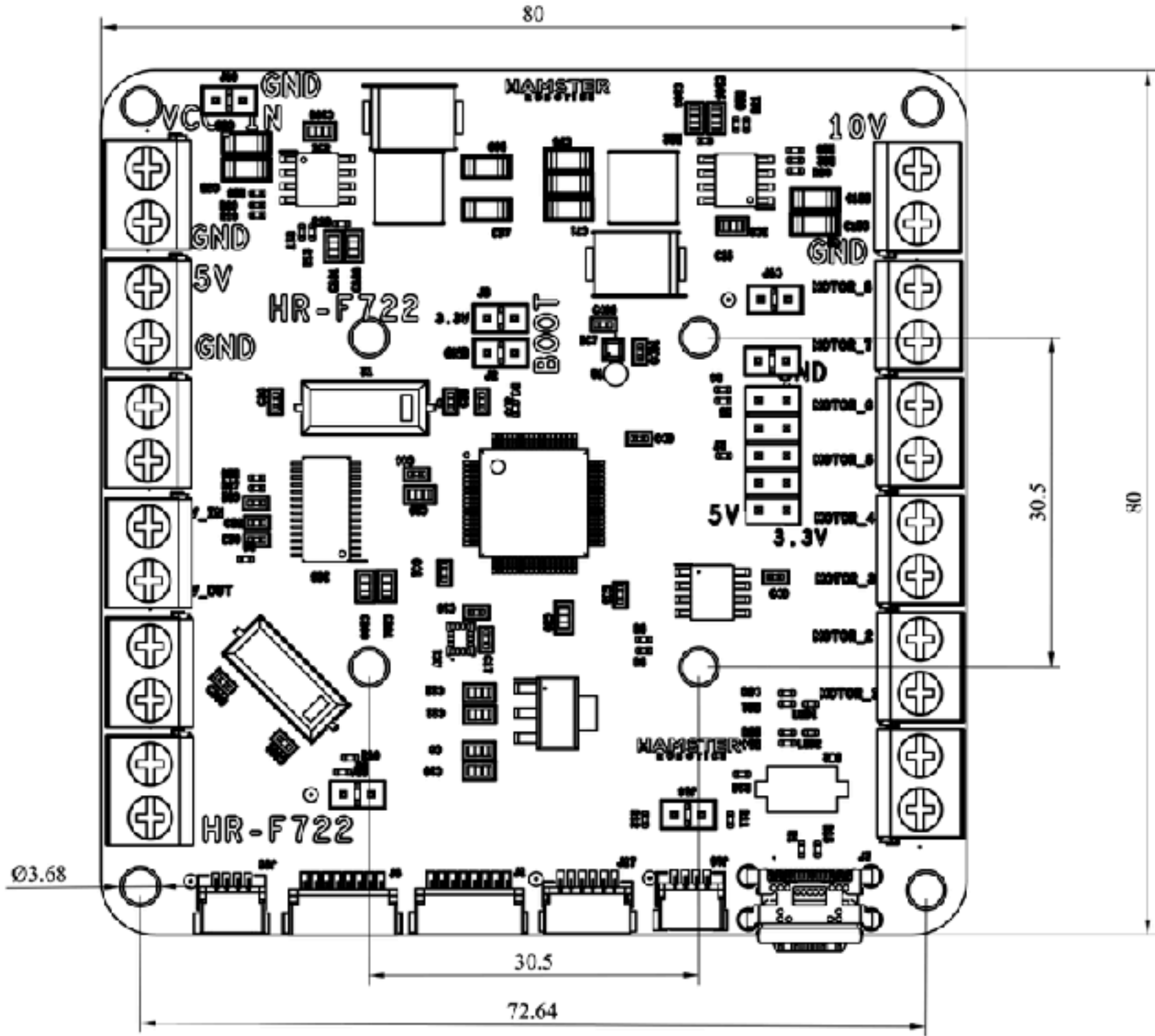
Гирокоп: ICM42688

ВЕС: 5В/3А; 9В/2,5а

Память: 16 Мб

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

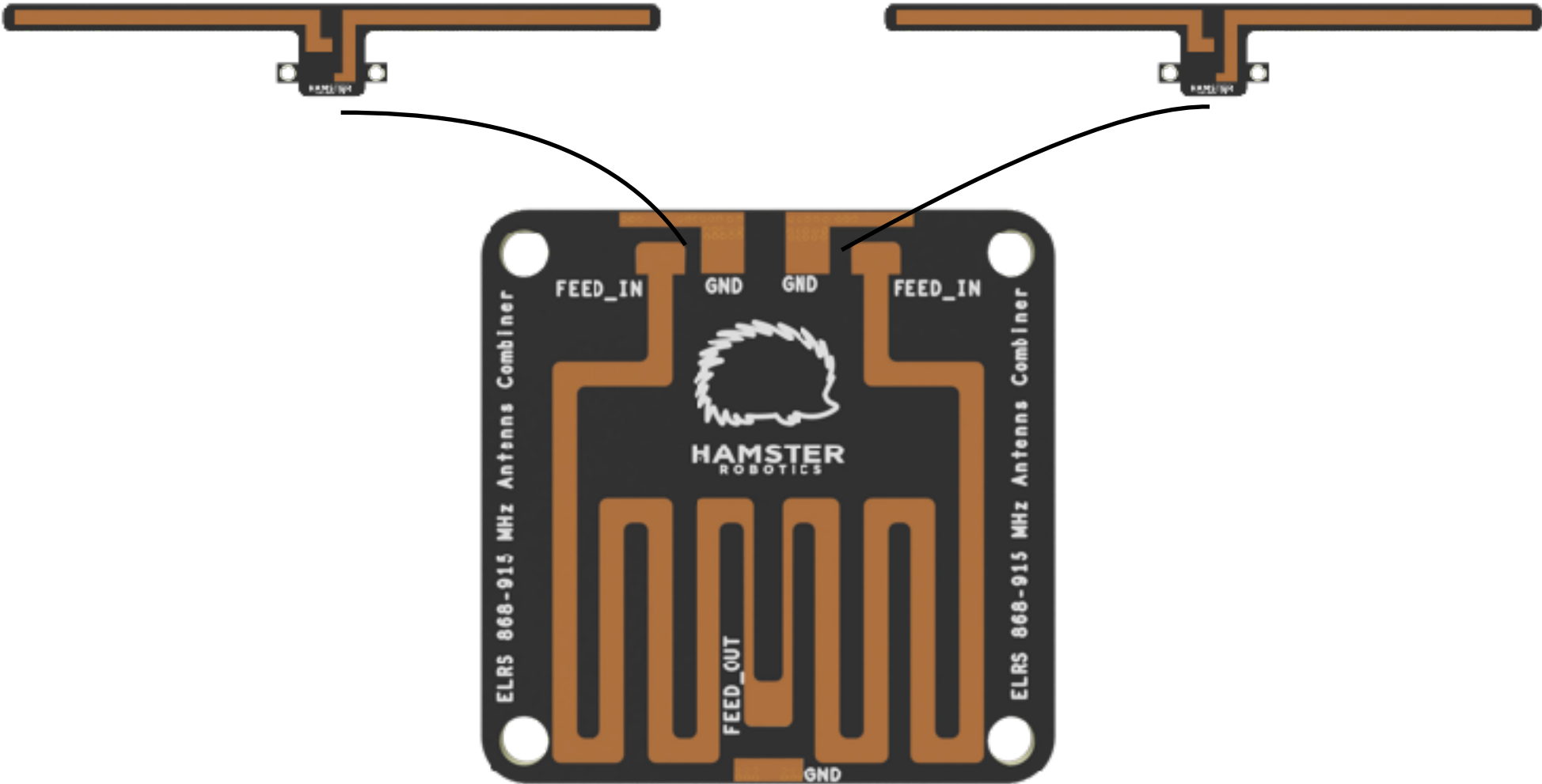
ПОЛЕТНЫЙ КОНТРОЛЛЕР HR-FLY_VER_3



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

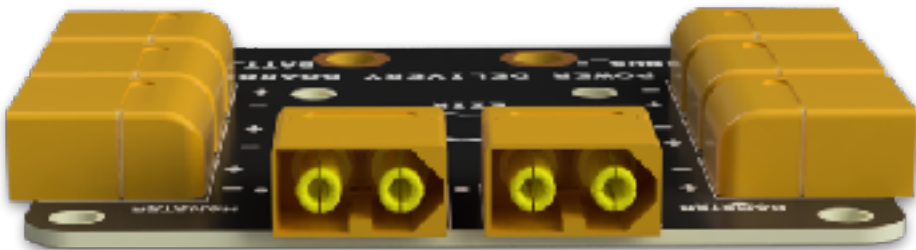
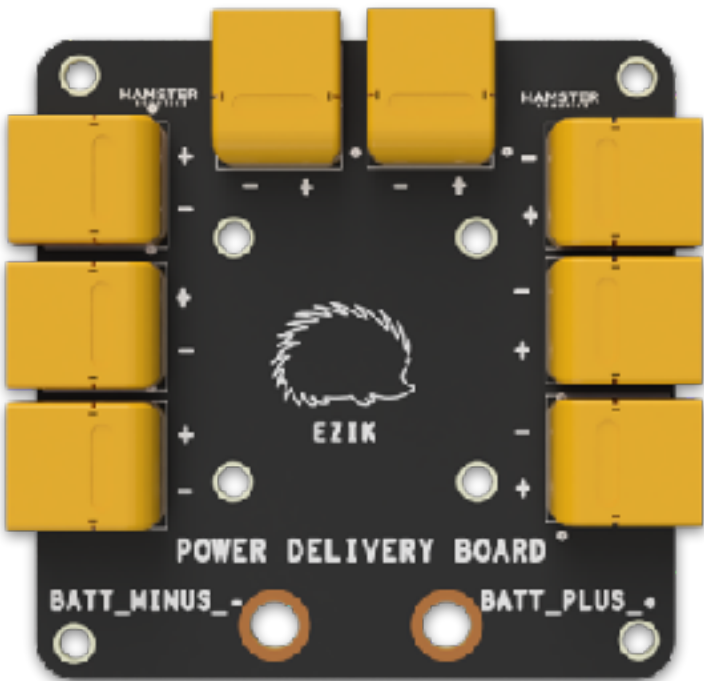
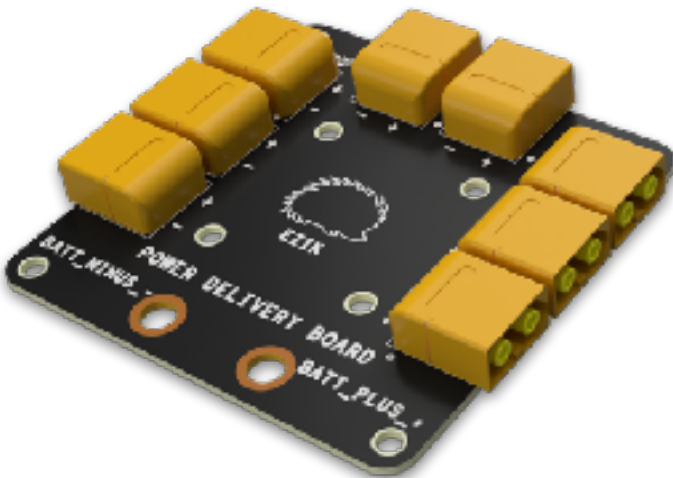
Инв. N° подл.	Подп. и дата	Взам. инв. N°	Инв. N° дубл.	Подп. и дата

ELRS ANTENNS COMBINER



ELRS ПРИЕМНИК

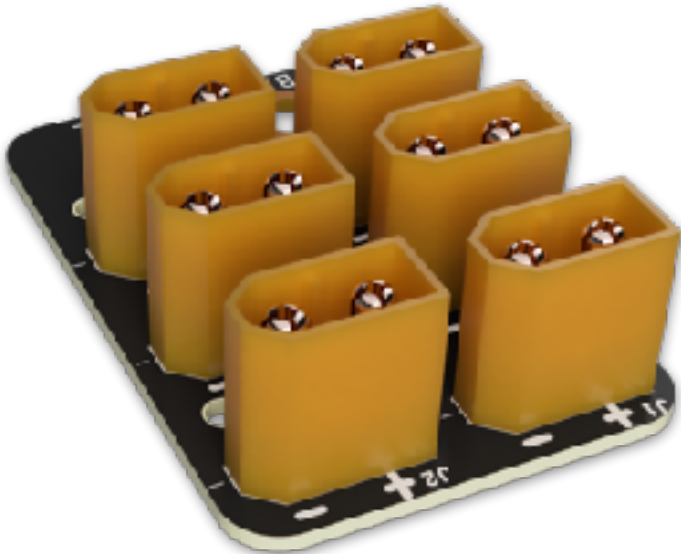
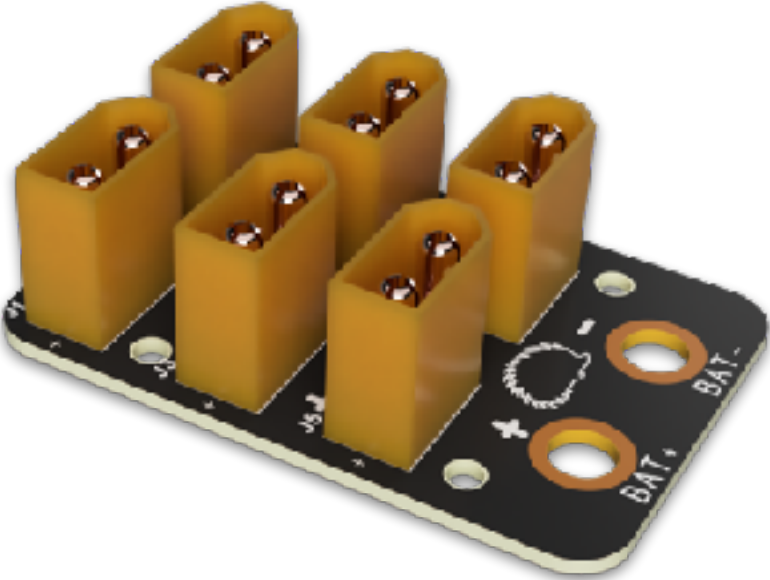
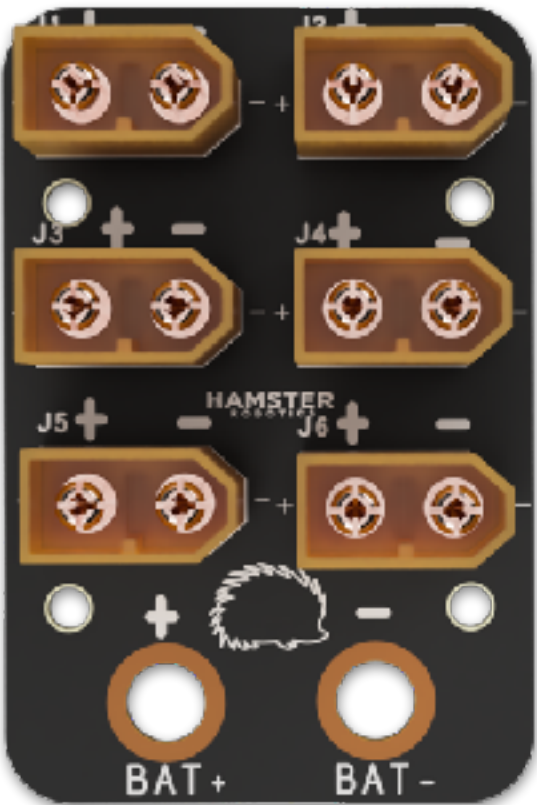
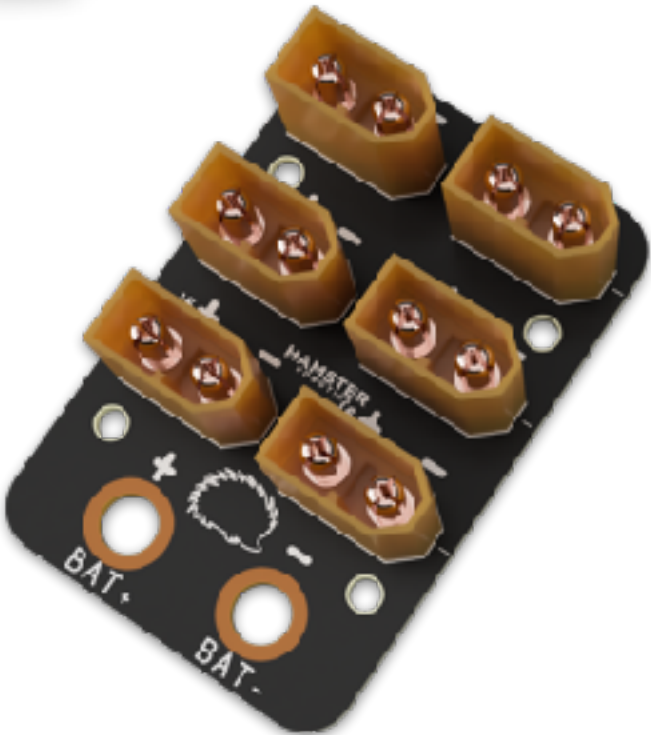
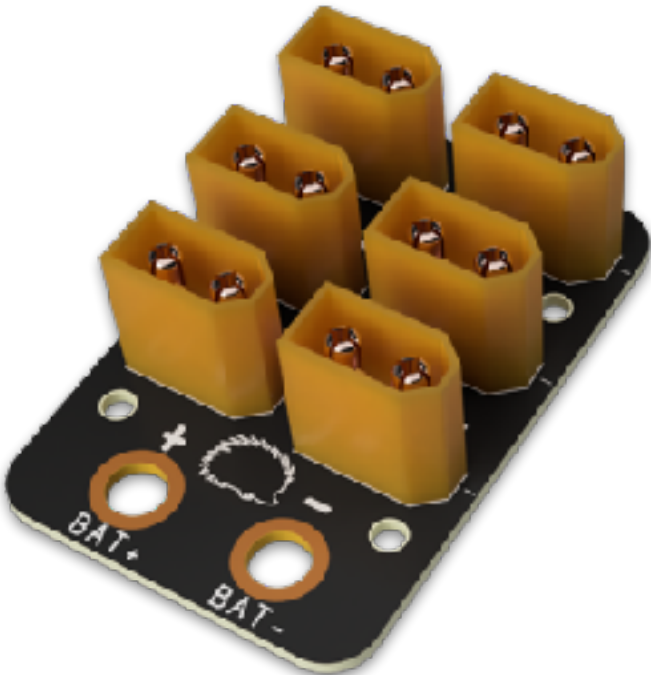
POWER DELIVERY BOARD X8 (XT60)



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

Изм. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

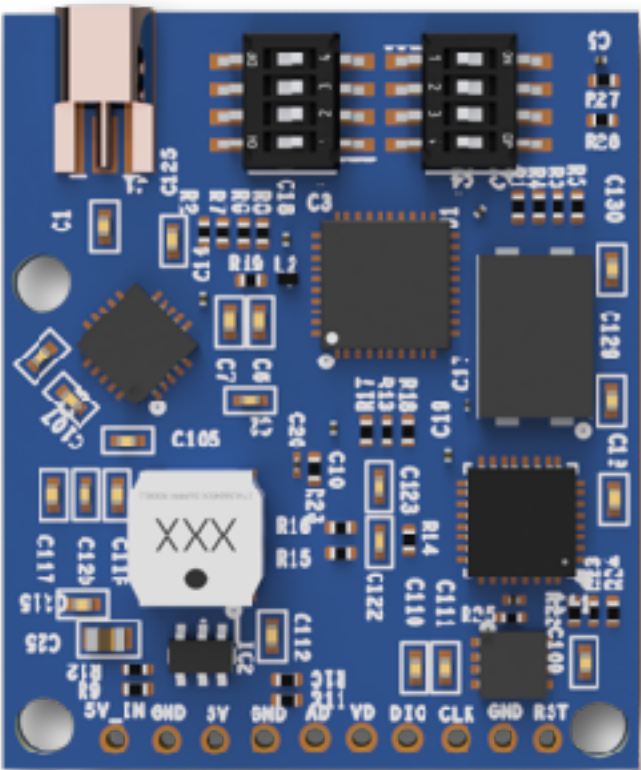
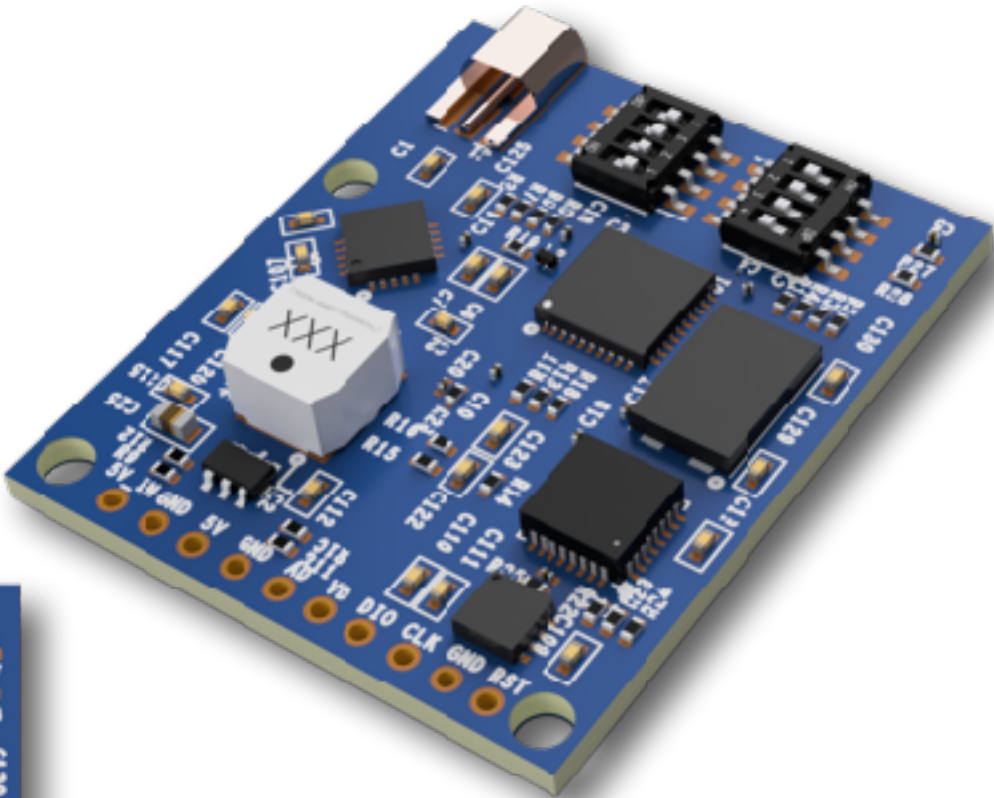
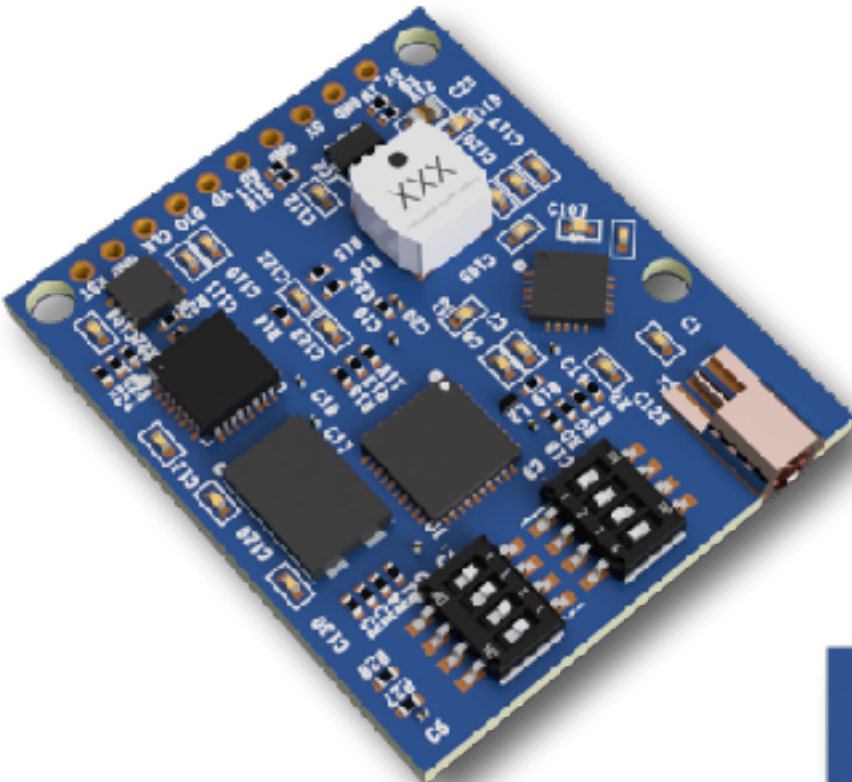
POWER DELIVERY BOARD X6 (ХТ60)



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЧАСТЬ, УРОВЕНЬ ЛОКАЛИЗАЦИИ

СТАТУС: Видео контроллер HR-VTX 5.8Ghz 100% готовность к серийному производству,
в разработке контроллеры на другие частоты



Изм.	Лист	N° докум.	Подп.	Дата

Изм. N° подл.	Подп. и дата	Взам. инв. N°	Инд. N° дубл.	Подп. и дата

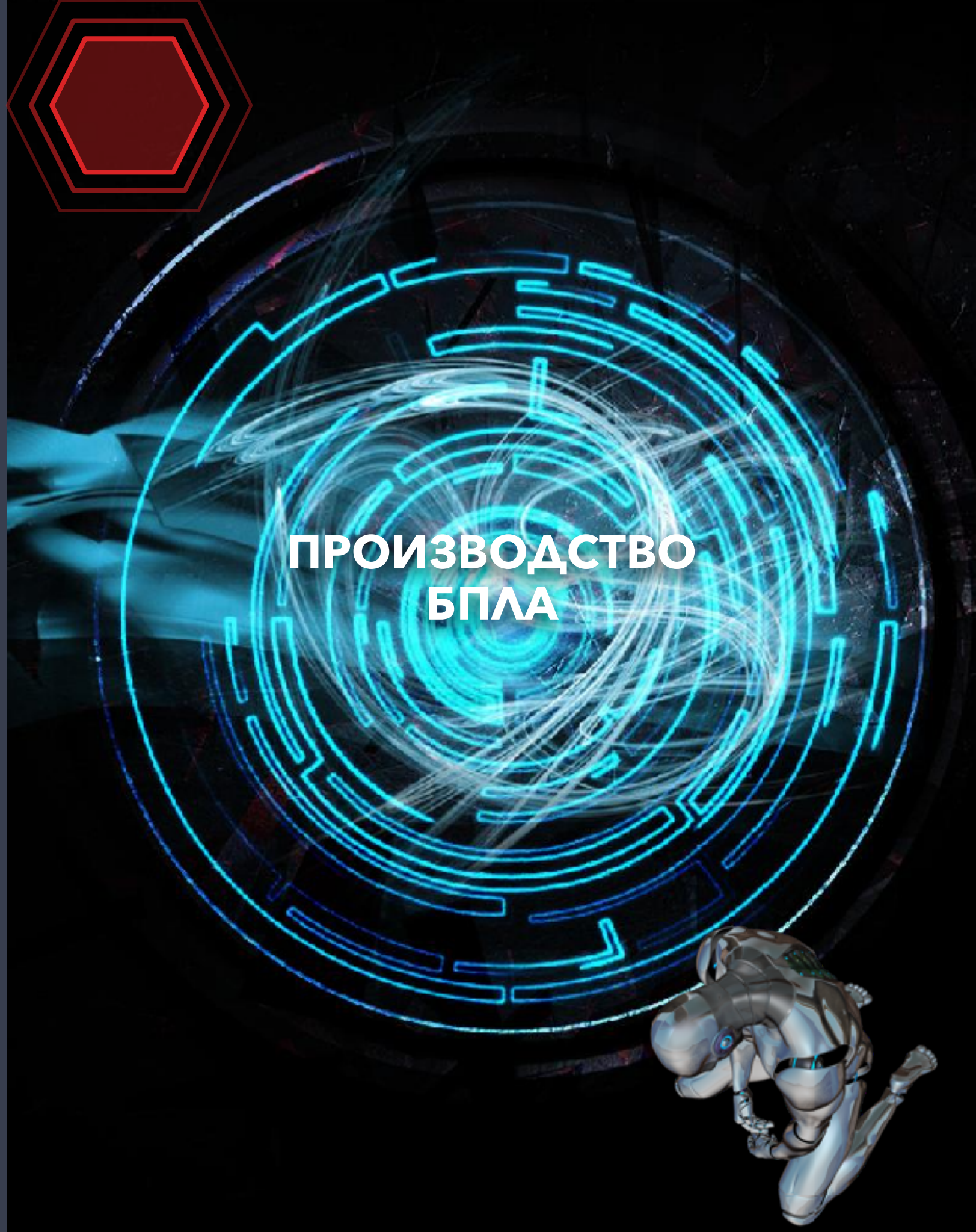
2:

Описание

БПЛА

«LEGAT X8»

HAMSTER
ROBOTICS



ПРОИЗВОДСТВО
БПЛА

БПЛА «LEGAT X8»



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

РНЦФ.НР_LEGAT

HAMSTER
ROBOTICS

Лист

Копировал:

Формат А3

БПЛА «LEGAT X8» УПРАВЛЕНИЕ ПО РАДИОКАНАЛУ

Характеристики гексакоптера:

Взлетный вес : 17 000 грамм

Полезная нагрузка: 8000 грамм - 12 000 грамм

Управление: 2,4 Ghz, 915 Mhz или 868 Mhz

VTX : 5.8 (3W или 5W)

Ghz или 1.2 Ghz (1.5W-2.5W)

Максимальная скорость: 120 км/ч

Максимальная скорость подъема: 10 м/с

Максимальная скорость спуска: 18 м/с

Максимальная высота полета: 5000 м

Система позиционирования: GPS/GLONASS

Максимальное время полета: 60 мин.

Максимальное время полета с нагрузкой 10 000 грамм: 15 мин.

Температурный рабочий режим: -20 ~ +50

Характеристики моторной группы:

Мотор 3115, моторная группа из 8-ми штук

KV : 900 KV

Rated voltage : 4S-6S

Maximum Thrust: 5122 g

Maximum Rating: 1861/W/10s

Maximum Current: 77A/10s

Вес: 125 грамм

Вес моторной группы: 750 грамм

Характеристики полетного контроллера:

Полетный контроллер: HAKRC F405/F722

HR-FLY F405/F722

CPU: STM32F405, STM32F722

UART: 5

Входное напряжение: 3-6S

Гироскоп: ICM42688

BEC: 5B/3A; 9B/2,5a

Память: 16 Мб

БПЛА «LEGAT X8» УПРАВЛЕНИЕ ПО ОПТОВОЛОКНУ



Характеристики гексакоптера:

- Взлетный вес : 15 000 грамм*
- Полезная нагрузка: 8 000 грамм - 10 000 грамм*
- Управление: оптоволокну*
- VTX : оптоволокну*
- Максимальная скорость: 120 км/ч*
- Максимальная скорость подъема: 10 м/с*
- Максимальная скорость спуска: 18 м/с*
- Максимальная высота полета: 5000 м*
- Максимальная дальность до 15 000 метров:*
- Максимальное время полета: 60 мин.*
- Максимальное время полета с нагрузкой 10 000 грамм: 15 мин.*
- Температурный рабочий режим: -20 ~ +50*

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

Изм. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

БПЛА «LEGAT X8»



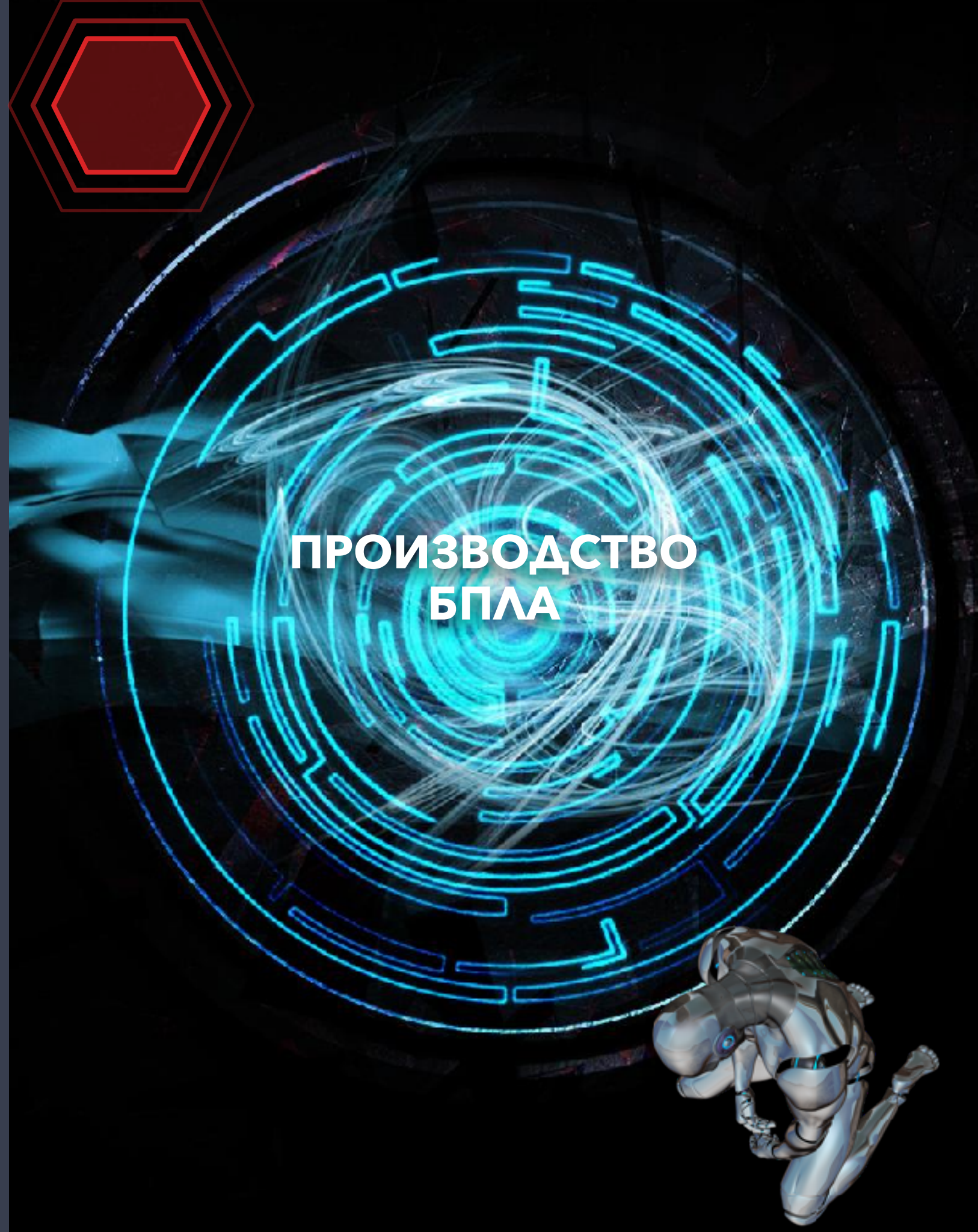
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

Изм. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

2:
Описание

БПЛА «LEGAT X6»

HAMSTER
ROBOTICS



ПРОИЗВОДСТВО
БПЛА

БПЛА «LEGAT X6»



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

РНЦФ.НР_LEGAT

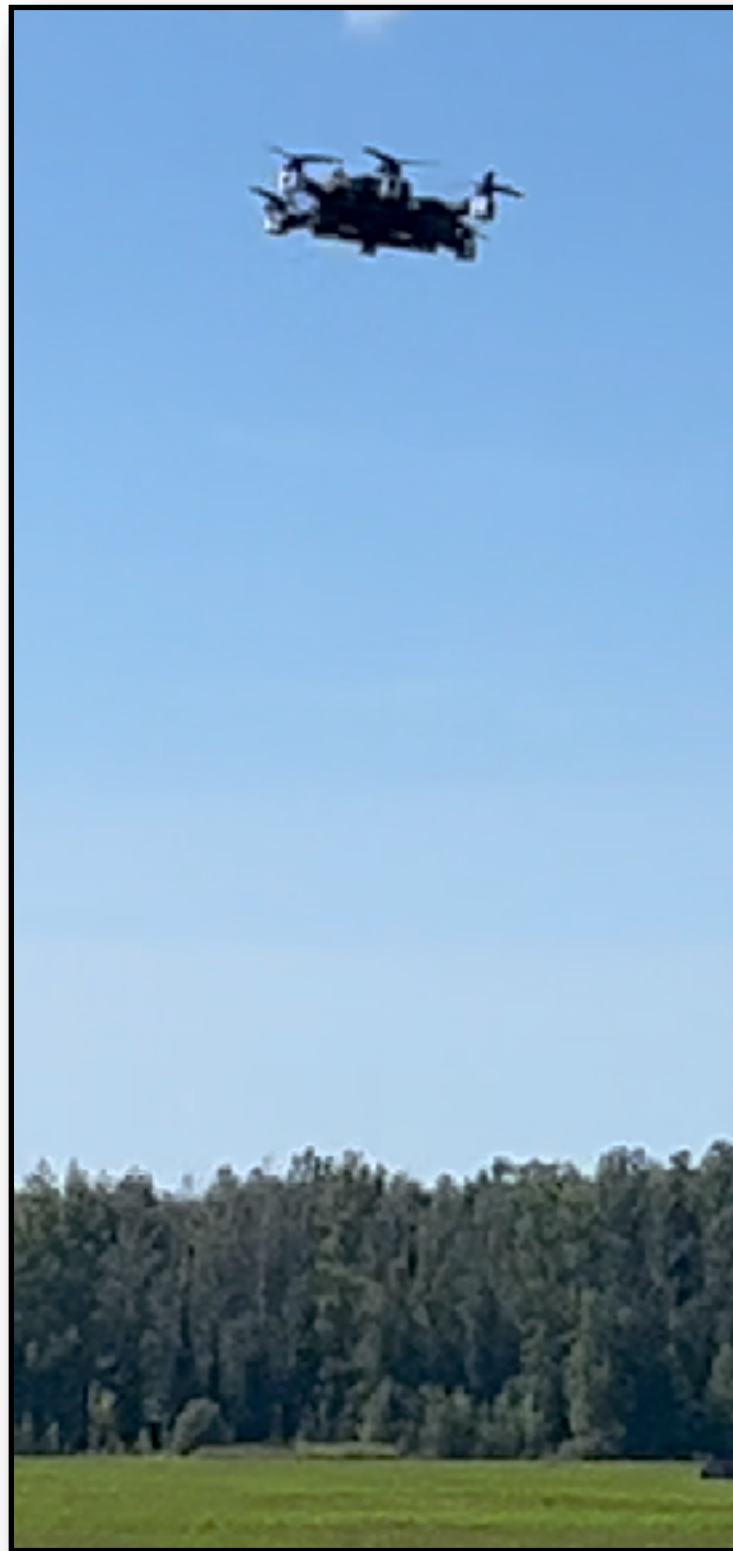
HAMSTER
ROBOTICS

Лист

Копировал:

Формат А3

БПЛА «LEGAT X6»



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

РНЦФ.НР_LEGAT

HAMSTER
ROBOTICS

Лист

Копировал:

Формат А3

Изм. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инд. № дубл.	Подп. и дата

БПЛА «LEGAT X6» УПРАВЛЕНИЕ ПО РАДИОКАНАЛУ

Характеристики гексакоптера:

Взлетный вес : 11 000 грамм

Полезная нагрузка: 5000 грамм - 7000 грамм

Управление: 2,4 Ghz, 915 Mhz или 868 Mhz

VTX : 5.8 (3W или 5W)

Ghz или 1.2 Ghz (1.5W-2.5W)

Максимальная скорость: 120 км/ч

Максимальная скорость подъема: 10 м/с

Максимальная скорость спуска: 18 м/с

Максимальная высота полета: 5000 м

Система позиционирования: GPS/GLONASS

Максимальное время полета: 60 мин.

Максимальное время полета с нагрузкой 5 000 грамм: 15 мин.

Температурный рабочий режим: -20 ~ +50

Характеристики моторной группы:

Мотор 3115, моторная группа из 6-ти штук

KV : 900 KV

Rated voltage : 4S-6S

Maximum Thrust: 5122 g

Maximum Rating: 1861/W/10s

Maximum Current: 77A/10s

Вес: 125 грамм

Вес моторной группы: 750 грамм

Характеристики полетного контроллера:

Полетный контроллер: HAKRC F405/F722

HR-FLY F405/F722

CPU: STM32F405, STM32F722

UART: 5

Входное напряжение: 3-6S

Гироскоп: ICM42688

BEC: 5B/3A; 9B/2,5a

Память: 16 Мб

БПЛА «LEGAT X6» УПРАВЛЕНИЕ ПО ОПТОВОЛОКНУ



Характеристики гексакоптера:

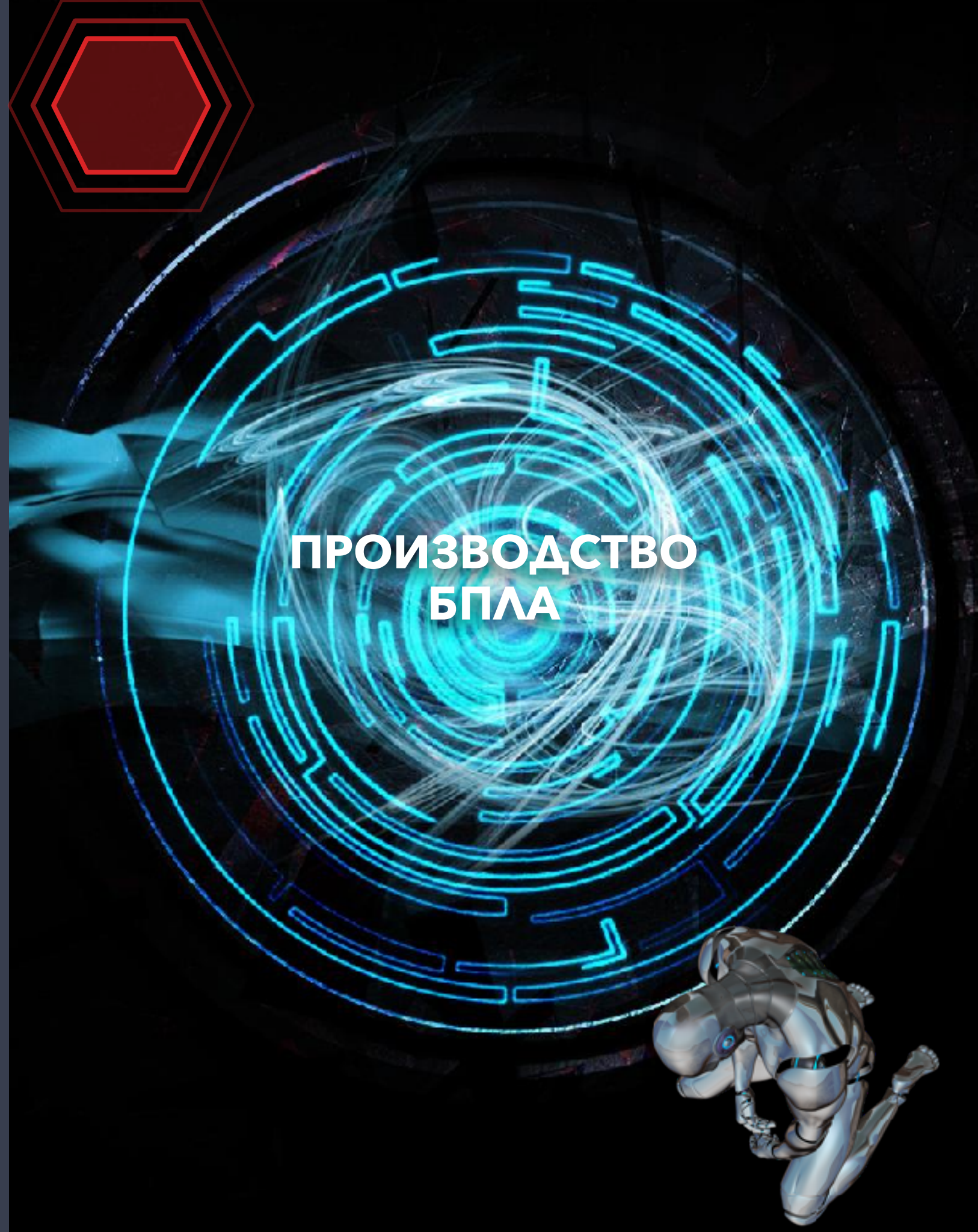
- Взлетный вес : 11 000 грамм
- Полезная нагрузка: 5000 грамм - 7000 грамм
- Управление: оптоволокну
- VTX : оптоволокну
- Максимальная скорость: 120 км/ч
- Максимальная скорость подъема: 10 м/с
- Максимальная скорость спуска: 18 м/с
- Максимальная высота полета: 5000 м
- Максимальная дальность до 10 000 метров:
- Максимальное время полета: 60 мин.
- Максимальное время полета с нагрузкой 5 000 грамм: 15 мин.
- Температурный рабочий режим: -20 ~ +50

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

4:
Описание

БПЛА «LEGAT X4»

HAMSTER
ROBOTICS



ПРОИЗВОДСТВО
БПЛА

БПЛА «LEGAT X4» УПРАВЛЕНИЕ ПО РАДИОКАНАЛУ



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

РНЦФ.НР_LEGAT

HAMSTER
ROBOTICS

Лист

Копировал:

Формат А3

БПЛА «LEGAT X4» УПРАВЛЕНИЕ ПО РАДИОКАНАЛУ

Характеристики гексакоптера:

Взлетный вес : 7 000 грамм

Полезная нагрузка: 3000 грамм - 3500 грамм

Управление: 2,4 Ghz, 915 Mhz или 868 Mhz

VTX : 5.8 (3W или 5W)

Ghz или 1.2 Ghz (1.5W-2.5W)

Максимальная скорость: 120 км/ч

Максимальная скорость подъема: 10 м/с

Максимальная скорость спуска: 18 м/с

Максимальная высота полета: 5000 м

Система позиционирования: GPS/GLONASS

Максимальное время полета: 40 мин.

Максимальное время полета с нагрузкой 3 000 грамм: 15 мин.

Температурный рабочий режим: -20 ~ +50

Характеристики моторной группы:

Мотор 3115, моторная группа из 4-ти штук

KV : 900 KV

Rated voltage : 4S-6S

Maximum Thrust: 5122 g

Maximum Rating: 1861/W/10s

Maximum Current: 77A/10s

Вес: 125 грамм

Вес моторной группы: 750 грамм

Характеристики полетного контроллера:

Полетный контроллер: HAKRC F405/F722

HR-FLY F405/F722

CPU: STM32F405, STM32F722

UART: 5

Входное напряжение: 3-6S

Гироскоп: ICM42688

BEC: 5B/3A; 9B/2,5a

Память: 16 Мб



HAMSTER
ROBOTICS

СПАСИБО