

COMPACT INDUSTRIAL PLATFORM



# ASTRO

***Pixhawk Payload Bus &  
Auterion Skynode 搭載!***

- ❖ 64bit Quad-Core Cortex-A53  
Linuxコンピュータ 搭載
- ❖ F9P RTK GPS 搭載
- ❖ トリプルリダundantされた  
フライトコントローラー
- ❖ 最大飛行時間：約38分

Made in  
**USA**

Auterion

SONY

DX4  
BLUETOOTH

MAXTENA

FLIR

u-blox

WORKSWELL  
INTEGRATED CAMERAS AND SYSTEMS

**IDEOMOTOR Robotics**

## スペック

サイズ	寸法	917mm (プロペラ除く) / 1,407mm (プロペラ含む)
	高さ	359mm
	収納時寸法	508mm × 508mm × 178mm
モーターとプロペラ	モーター	Freefly F45
	モーター数	4
	モーター出力	350 W (連続) / 600 W (瞬間最大)
	KV値	420KV
	スピードコントローラー	Freefly Silent-Drive Sine Wave ESC
	最大RPM	3,500 RPM
	プロペラ	21 x 7.0インチ (folding)
	材質	カーボンファイバー、強化ナイロン
	最大フライト時間	38分 (無積載時)
バッテリー	タイプ	Freefly Super Light Batteries (SL8-Air)
	セル数 / 電圧	6S / 22.2V Lithium-Ion
	容量	7,300mAh 157Wh
	重量	1,035g
	動作温度	-20 ~ 50C
	BMS	Redundant BMS with active cell balancing and storage mode
	USB-C PD	5-20V, up to 60W output
	電流	80A (最大連続電流(10s)) / 120A (ピーク電流 (1s))
	充電器	Freefly SL8 Fast Charger
ペイロードと重量	離陸最大重量	6,665g (高度・気温により変動)
	最大積載量	1,500g
	機体単体重量	3,095g
	搭載可能ペイロード	ジンバル付き a7R IV, Mapping Camera, 防振機能付きジンバルクイックリリース, 防振機能付き汎用チーズプレート
	ジンバルコネクション	Pixhawk Payload BUS
フライトコントローラー	ハードウェア	Freefly Custom Designed Skynode
	ソフトウェア	Auterion Enterprise PX4 (Astroカスタム仕様)
	ミッションコントロールソフトウェア	Auterion Mission Control
	オンラインフリートマネージメント	Auterion Enterprise Suite
	フライトモード	Manual, Altitude Hold, Position Hold, Autonomous Mission, Return to Land
	コンパニオンコンピュータ	Arm Quad-Core Cortex-A53 4G RAM Linux Computer
	接続インターフェース	BLE, Wifi, USB C, LTE
	コントローラー	Herelink
	GPS	Ublox ZED-F9P 184ch 20Hz Dual band receiver / RTK Ready
	標準データログレート	Varies, 25Hz (メインデータ)
	その他	オリエンテーションライト
飛行可能温度		-20 ~ 50C
防水規格		IP43
I/O		VBAT Power Out, USB C, PWM, UART, TELEM, CAN