

H.A.R.D.Y.

HARDY ROBOTICS

Наземні роботизовані системи

Роботи вперед. Люди — назад.

КОМПАНІЙНА ПРЕЗЕНТАЦІЯ • 2026



Менше людей у небезпечній зоні. Більше роботи — машинам.

HARDY будує місійну екосистему наземних роботів для роботи там, де людська присутність небезпечна, складна або неефективна.

Людина командує. Машина виконує небезпечну фізичну роботу.



Одна екосистема закриває повний контур місії

КОНЦЕПТУАЛЬНА ВІЗУАЛІЗАЦІЯ



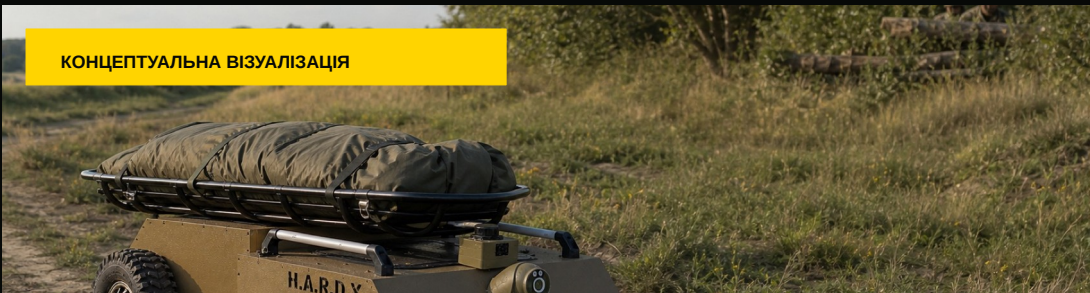
ТАКТИЧНА ЛОГІСТИКА

КОНЦЕПТУАЛЬНА ВІЗУАЛІЗАЦІЯ



ISR І СПОСТЕРЕЖЕННЯ

КОНЦЕПТУАЛЬНА ВІЗУАЛІЗАЦІЯ



ЕВАКУАЦІЙНА ПІДТРИМКА

КОНЦЕПТУАЛЬНА ВІЗУАЛІЗАЦІЯ



RECOVERY: РОБОТ ПОВЕРТАЄ РОБОТА

Чотири платформи — чотири ролі у спільній системі



ARGUS

ISR та маршрутні задачі

до 80 кг • до 15 км/год • 40–50 км

МУЛ

Тактична логістика

рекомендовано до 80 кг • максимум 100 кг • до 20 км

FLEX

Зчленована мобільність

до 20 км/год • до 20 км • до 30 кг

VANGUARD

Швидка модульна платформа

до 25 км/год • до 30 кг

Кожна конфігурація документується навколо конкретної місії та критеріїв приймання.

Компактна платформа для мобільних місій та інтеграції

Зчленована архітектура FLEX поєднує компактність, прохідність і модульну верхню площину для корисного навантаження.

20

км/год
максимальна
швидкість

20

км
дальність

30

кг
корисне
навантаження



Фанерний композит — інженерний вибір під реальний ЖИТТЄВИЙ цикл

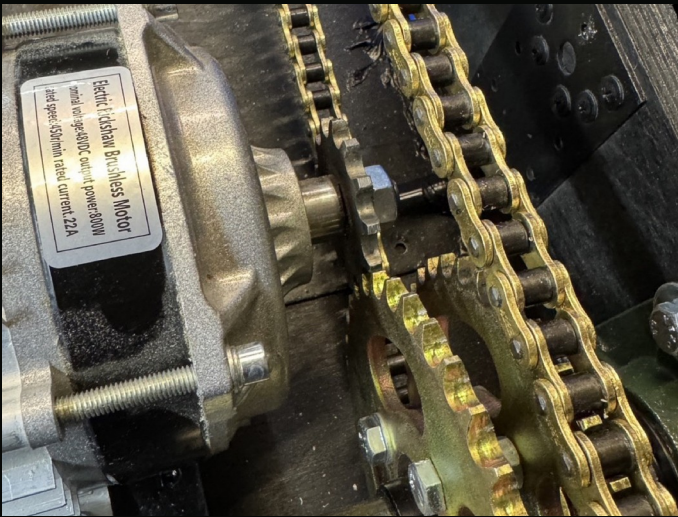
3–5

бойових місій — середній життєвий цикл, що використовується HARDY як проєктна передумова

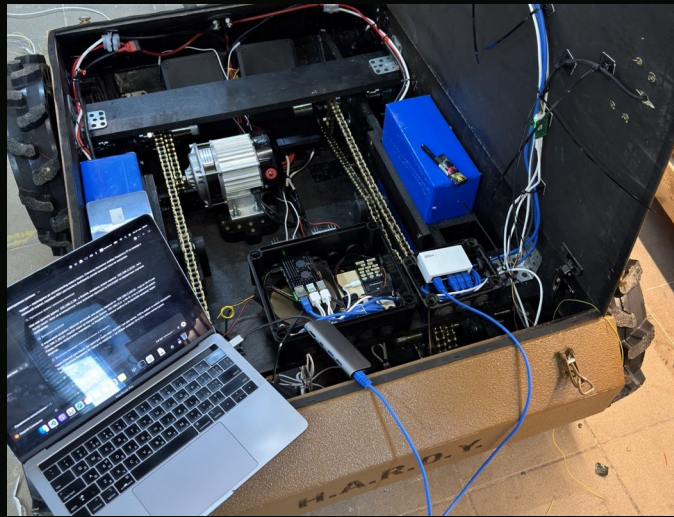
- Ремонт доступними процесами
- Повторюване локальне виробництво
- Бюджет спрямований на привід, енергію, зв'язок, сенсори та payload



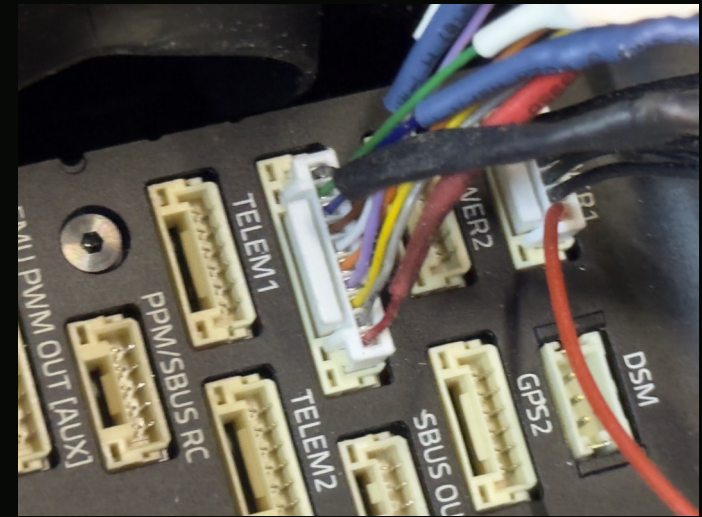
Ремонт і повторне виробництво закладені в архітектуру



Доступний привід



Відкрита системна компоновка



Контрольована конфігурація

Полюва відновлюваність — не окрема опція. Це частина місійної цінності платформи.

Інтеграція починається з вимог і завершується спільним тестом

Відкриті інтерфейси, контроль версій і простежуваність скорочують шлях від модуля до перевіреної конфігурації.

01**Місія**

умови та критерій

02**ICD**

механіка • живлення •
дані

03**Інтеграція**

версія і відповідальні
сторони

04**Тест**

методика та результат

05**Baseline**

контрольована
конфігурація



Чотири маршрути співпраці ведуть до масштабування спроможності



01 • Грантові партнери

Кошти на приміщення, верстати й обладнання для масштабування виробництва

02 • Благодійні фонди

Фінансування визначених комплектів для передачі війську

03 • Підрозділи та частини

Пілотні конфігурації, випробування, зворотний зв'язок і підтвердження потреби

04 • Державні контракти

Контрольована серія, приймання, постачання та сервіс

НАСТУПНИЙ КРОК

Почнімо з конкретної місії та вимірюваного критерію

- | | |
|----|---|
| 01 | Опишіть середовище та задачу |
| 02 | Зафіксуємо payload та інтерфейси |
| 03 | Погодимо критерії приймання |
| 04 | Зберемо й випробуємо пілотну конфігурацію |

ОБГОВОРИТИ МІСІЮ

hardy-robotics.com/contact

H.A.R.D.Y.

Robots forward. People back.