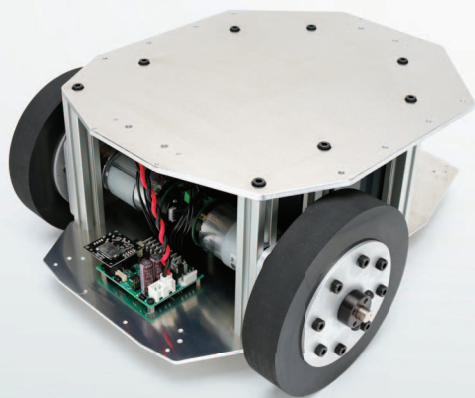


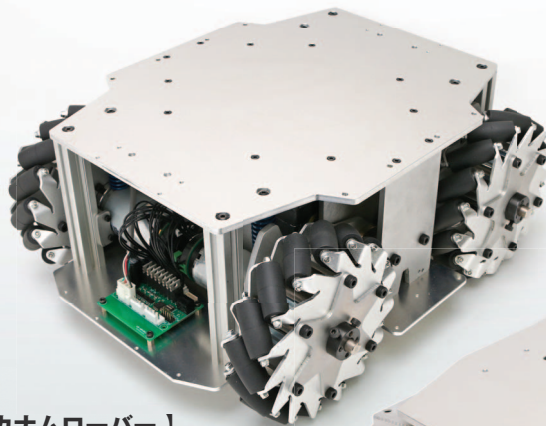
可搬重量 40kgで容易に取り扱い可能な 研究開発用台車ロボット

研究開発用台車ロボットシリーズは、アルミフレームの高剛性なロボットとなっており、可搬重量40kgを実現しています。様々なセンサや外部機器と連携させた搬送台車として使用するほか、工場内の運搬ロボットのプラットフォームとしての利用も可能です。

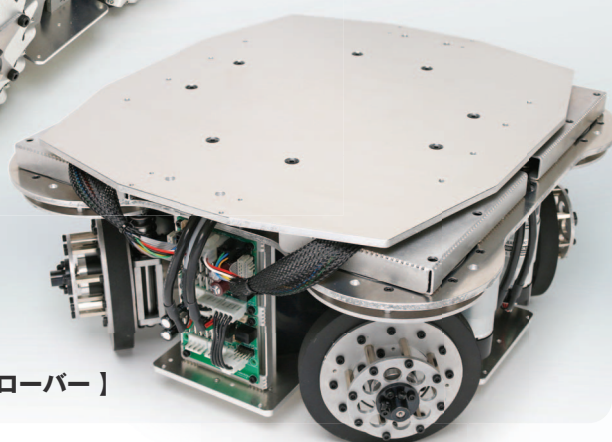
**Arduino IDEや
 ROSでの制御が
 1台で可能!!**



【メガローバー】



【メカナムローバー】



【4WDS ローバー】

付属のロボット専用無線コントローラで容易に操縦可能!

公開しているサンプルプログラムを使用することで、購入後すぐに無線操縦をすることができます。

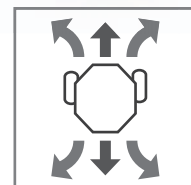


二輪駆動 ROS対応台車ロボット

メガローバー Ver2.0 [型番:VS-12595]

最高速度 1.4m/s の二輪駆動台車ロボットです。Wi-Fi / BLE / Bluetooth Classic の無線通信規格と、USB シリアル通信に対応しており、PC やタブレット、Raspberry Pi といったデバイスや、ROS での制御を行うことができます。

販売価格 (税別): 350,000円



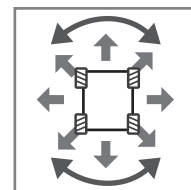
移動方向

全方向移動 ROS対応台車ロボット

メカナムローバー Ver2.0 [型番:VS-12793]

メカナムホイールにより全方向への平行移動が可能な台車ロボットです。各ホイールにサスペンションが装備されているため、1cm程度の段差であれば各輪が確実に接地し、安定した走行が可能です。メガローバーVer2.0同様、無線通信規格と、USBシリアル通信に対応しております。

販売価格 (税別): 500,000円



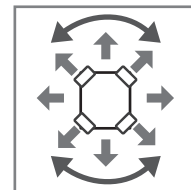
移動方向

4輪独立ステアリング駆動 ROS対応台車ロボット

4WDSローバー Ver2.0 [型番:VS-94534]

それぞれの車輪をステアリングで方向転換させることにより、全方位へのスムーズな動作が可能です。最高速度は1.6m/sを実現しています。メガローバーVer2.0同様、無線通信規格と、USBシリアル通信に対応しております。

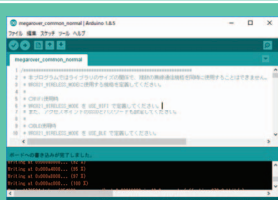
販売価格 (税別): 1,400,000円



移動方向

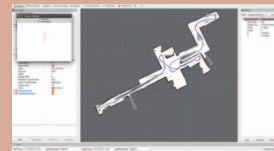
Arduino IDE でプログラム

台車ロボットVer2.0シリーズに搭載の制御ボード「VS-WRC021」は、Arduino互換となっており、Arduino IDEを用いて制御プログラムを作成することが可能です。付属のライブラリにはモータ制御関数や通信関数が含まれているので、少ない開発負担で制御プログラムを作成することができます。



ROS メッセージ通信で制御

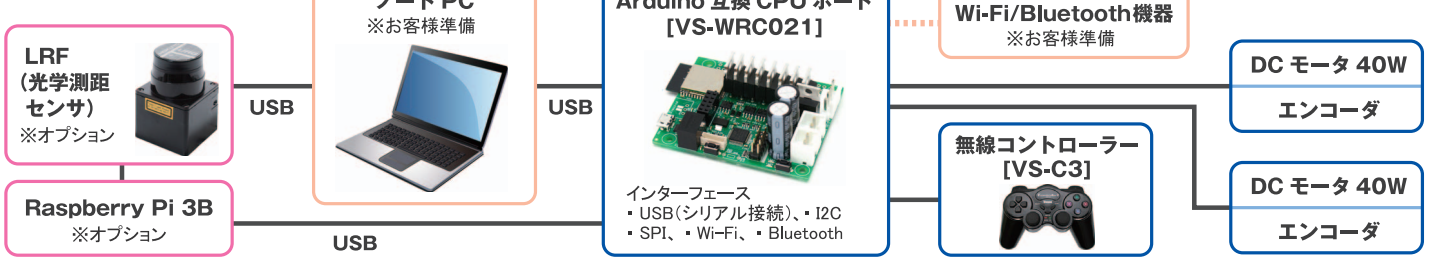
台車ロボットVer2.0シリーズは、Wi-FiまたはUSBシリアル通信を用いてROS環境に接続することができます。ROSのメッセージ通信に対応しているため、わずか数行のコードでロボット本体に指令値を送信することができます。ROSのライブラリを活かした制御システムの構築が可能です。



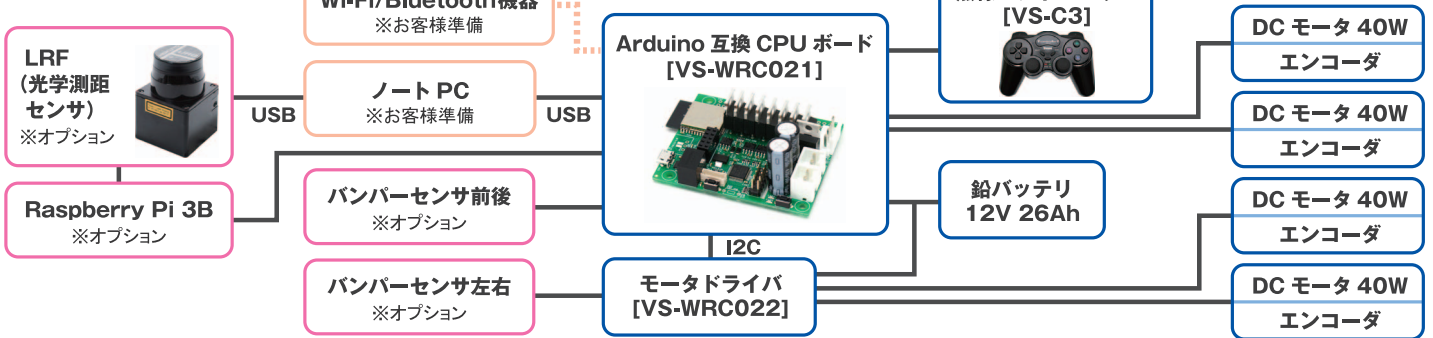
SLAM のサンプルプログラム

ハードウェア構成

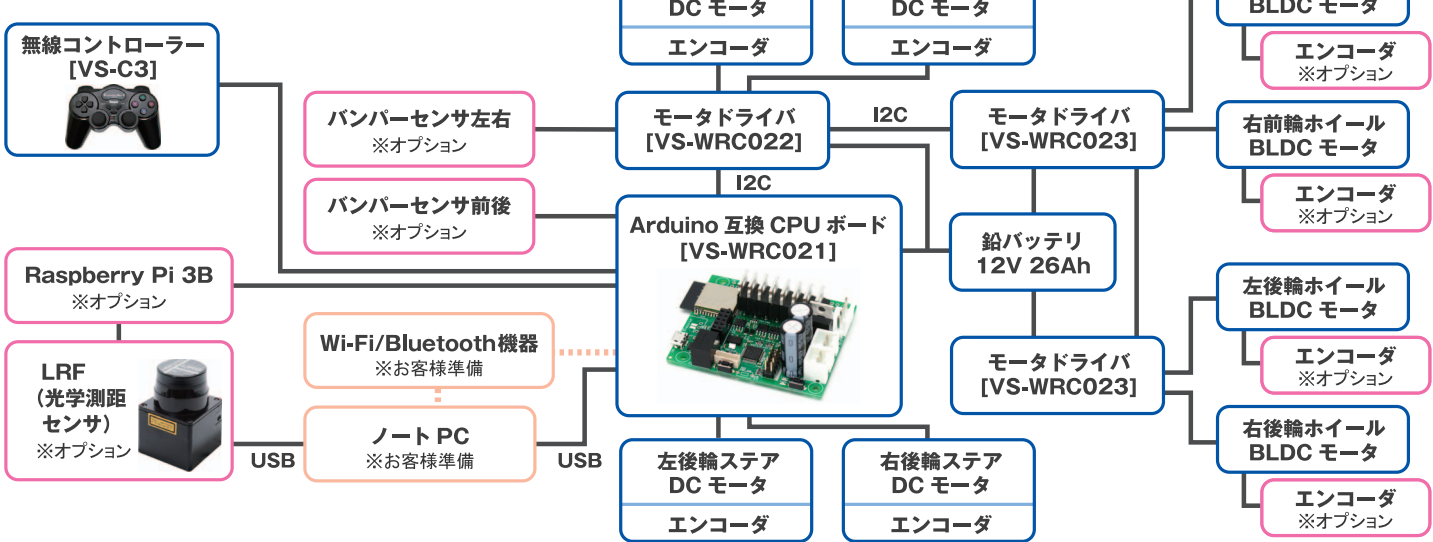
メガローバー Ver2.0



メカナムローバー Ver2.0



4WDS ローバー Ver2.0



追加オプション ※注文時のみ

バンパーセンサオプション
車体の前後・(左右)に取り付けることで、走行方向の障害物との衝突を検知できるようになります。



レーザーレンジファインダーオプション
車体の前後に取り付けることで、機体周囲の障害物等を検知できるようになります。
※使用にはPCが必要です。



研究開発用台車 Ver2.0 シリーズ用 Raspberry Pi 3B
Raspberry Pi 3B を搭載した状態で出荷します。
※SD カードは付属しません。



	メガローバー Ver2.0	メカナムローバー Ver2.0	4WDS ローバー Ver2.0
サイズ	約396(L)×353(W)×166(H) [mm]	約398(L)×349(D)×166(H) [mm]	約386(L)×376(W)×188(H) [mm]
重量	約15kg (バッテリー搭載時)	約15kg (バッテリー搭載時)	約21kg (バッテリー搭載時)
積載重量	40kg	40kg	40kg
稼働時間(目安)	約30時間 ※使用状況により変化します。	約21時間 ※使用状況により変化します。	約25時間 ※使用状況により変化します。
バッテリー	12Vシール鉛 312Wh	12Vシール鉛 312Wh	12Vシール鉛 312Wh
駆動方式	2輪駆動、後部キャスト1個	4輪メカナムホイール、サスペンション	4輪駆動、4輪独立ステアリング、サスペンション
タイヤ直径	152mm	152mm	122mm
モーター	DCモーター 40W×2	DCモーター 40W×4	DCモーター 70W×4
回転検出	エンコーダ	エンコーダ	ホール素子、エンコーダ ※要エンコーダオプション (別売)
最高速度 (実測値)	1.4m/s	1.3m/s	1.6m/s
制御基板	VS-WRC021	VS-WRC021	VS-WRC021
SDK	VS-WRC021用Arduinoライブラリ、ROSパッケージ	VS-WRC021用Arduinoライブラリ、ROSパッケージ	VS-WRC103LV SDK
インターフェース	USBシリアル、Wi-Fi、Bluetooth Classic、BLE	USBシリアル、Wi-Fi、Bluetooth Classic、BLE	USBシリアル、Wi-Fi、Bluetooth Classic、BLE
付属品	充電用安定化電源、無線操縦セット	充電用安定化電源、無線操縦セット	充電用安定化電源、無線操縦セット

※製品仕様、その他は予告なく変更する場合があります。