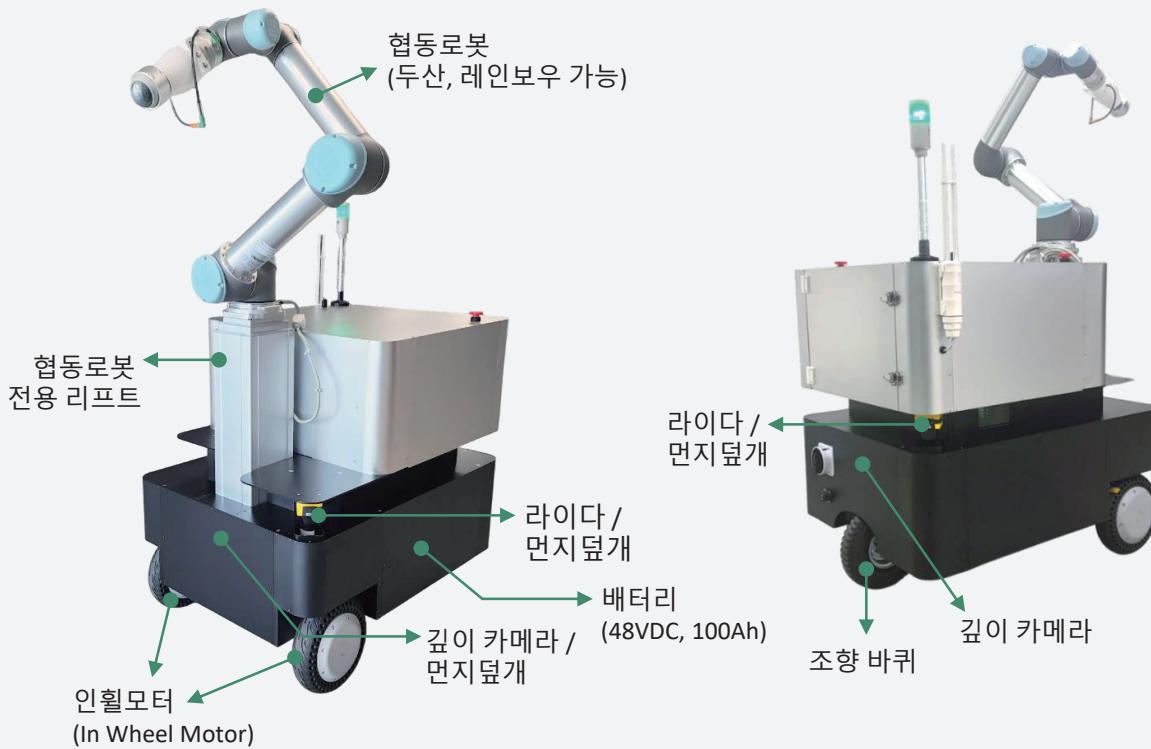


협동 로봇 리프티드 모바일 플랫폼

다양한 협동 로봇을 장착할 수 있는 자율 주행 모바일 플랫폼은 목표 지점에 이동하여 협동로봇을 이용하여 임무를 수행하게 합니다. 리프트가 달려 있어 **1.5m** 높이까지 협동 로봇을 옮겨 작업을 함으로 작업 범위를 대폭 넓혔습니다.

FEATURES

- 레인보우로보틱스, UR로봇, 두산 등 다양한 협동 로봇 장착 가능
- 1.5m 리프트, 높이 속도 및 위치 제어
- 2개의 구동 바퀴 및 1개의 조향 바퀴
- 최대 주행 속도 1.0m/s
- 전후면 2D Lidar 또는 전후면 Depth Camera
- 자동화된 라이다 먼지 덮개, 카메라 먼지 덮개(분진 차단용)
- 무선 조종기 제공
- ROS 제어, SLAM 자율주행
- **266mm 대형 바퀴**: 거친 노면 주행 가능
- 대용량 배터리 48VDC, 100Ah 리튬 인산철
- 수동 충전



✓ 사양

크기(mm)	703x963x1050(1700, 센서타워)(로봇제외)
무게	150kg
Payload	100kg
주행속도	1.0m/s
구동 바퀴	전륜 2개 800W 인휠모터, 266mm 지름 솔리드 우레탄 바퀴
후륜	조향모터 1개, 절대엔코더 스텝모터 -90° ~ +90° 조향
전원	48VDC, 인산철 배터리 100Ah
안전/센서	비상버튼 2개, LIDAR - SICK TIM781S 2개, Depth Camera - Intel D455 2개
알람	알람 / 경광등
제어 / 통신	무선 조종기(Bluetooth), ROS2, LAN / WIFI
주행	SLAM
충전	수동 충전

✓ 깊이 카메라(Intel D455)

범위	60cm ~ 6m
깊이 정확도	2% at 4m
해상도	1280x720@30fps
FOV	87° × 58°
RGB	1MP/90° × 65°
IMU	YES
Depth Filter	NO

✓ 라이다(SICK TIM781S)

측정원리	HDDM
광원	적외선(850nm)
개구각	90°
분해능	0.33°
스캔주파수	15Hz
거리	0.05 ~ 25m



무선조종기

