

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 **12m 높이**까지 협동 로봇을 옮겨 작업을 함으로 작업 범위를 대폭 넓혔습니다.

FEATURES

- 레인보우로보틱스, UR로봇, 두산 등 다양한 협동 로봇 장착 가능
- 12m 리프트, 높이 속도 및 위치 제어
- 4개의 구동조향 바퀴(Steering Drive Wheel)
- 최대 주행 속도 1.2m/s
- 전후면 3D Lidar 전후면 Depth Camera
- 자동화된 라이다 먼지 덮개, 카메라 먼지 덮개(분진 차단용)
- 무선 조종기 제공
- ROS 제어, SLAM 자율주행
- 강화우레탄 280mm 대형 바퀴 : 거친 노면 주행 가능
- Spin, Oblique, Dual Ackermann, Ackermann, Park 모드 지원
- 대용량 배터리 48VDC, 300Ah 리튬 인산철
- 수동 충전



✓ 사양

크기(mm)	2700x1400x2500(로봇 제외)
무게	3,210 kg
리프트	Payload 320kg, 리프트 상승 속도 : 6~9m/min, 12m 위치 제어
주행속도	1.2m/s
주행모드	Park, Spin, Oblique, Dual Ackermann, Ackermann
등판각도	10°
전원	48VDC, 인산철 배터리 300Ah
안전/센서	비상버튼 2개, LIDAR - LIVOX MID-360 2개, Depth Camera - Intel D455 2개
알람	사운드 / 경광등
제어 / 통신	무선 조종기(RF), ROS2, LAN / WIFI
주행	SLAM
충전	수동 충전, 충전 시간 8hrs

✓ 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(LIVOX MID-360)

Line 수	40
광원	레이저(905nm)
개구각	H:360° , V: -7° ~ 51°
Point Rate	200,000 points/s
Frame Rate	10Hz
거리	0.1 ~ 40m



LIVOX / 먼지덮개



무선조종기



라이다 /
먼지덮개



Out Trigger(옵션)

깊이 카메라/
먼지덮개