

～移動体を使った実験が手軽に始められます～

## クローラ台車 CrawlBot

- ・小型 軽量 低価格
- ・ノートPC・カメラ・センサ等の搭載が簡単
- ・接続はUSBインターフェースを接続するだけ
- ・車輪にはエンコーダを搭載
- ・クローラにより段差・障害物に強い
- ・バッテリーはRC用等が使用可能
- ・ジョイスティックのみでも操作可能



CrawlBot

## エンコーダ付車輪型電動台車 ChairBot

- ・大きな可搬重量:最大100kg
- ・最大速度:6km/h
- ・インターフェース:LAN (socket)
- ・車輪にはエンコーダを搭載
- ・大容量バッテリーで長時間の運用が可能
- ・住環境や屋外での実験に最適
- ・搭載物固定フレームを装備
- ・搭載物への電源供給が可能



ChairBot

## ツインフレーム型歩行移動ロボット HexaLegs

- ・1フレーム3脚合計6脚の高い対置適応性
- ・大きな段差や不整地での移動が可能
- ・RS232Cによる簡単なコマンドを送るのみ
- ・8自由度(並進+回転1軸+脚用6軸)の  
シンプル構造
- ・最大歩行可能傾斜角度 30度
- ・乗り越え可能段差 45cm
- ・傾斜センサ搭載のため本体を常に水平に保持



HexaLegs