

移動ロボット研究用プラットフォーム：ビーゴα

手軽に持ち運べる安全サイズ

自律移動ロボット「山彦」の走行制御系と軌跡指示方式

開発環境はノート PC

小型測器(走査型レンジセンサ:オプション)による優れた環境認識

研究例

- ・実環境におけるナビゲーション
- ・自己位置推定と環境地図の同時実行 (SLAM)
- ・移動ロボットの(動的)障害物回避
- ・画像による環境認識とナビゲーション
- ・複数台の自律ロボットによる協調動作
- ・その他移動ロボットのための要素技術開発と応用システム開発

定格仕様

- ・サイズ : L:300,D:338,H:240 [mm]
- ・重量 : 約 3[kg]
(筐体のみ、ノート PC、バッテリー等は含みません)
- ・速度 : 約 60[cm/sec]
- ・登坂能力 : 10[deg]
- ・連続作動時間 : 7[h] (バッテリーにより異なります)

ノート型 PC 台

3 軸加速度センサ付
モータドライバ

ロータリエンコーダ
付き DC モータ

小型測域センサ * 1

シールドバッテリー ※

小型測域センサ * 1

三次元遙動装置 * 2

センサ取付台

ビーゴα 本体

本体予定価格

- ・本体価格 : 350,000 円(税別)
- 別途ご用意いただくもの※
ノートパソコン、USB ケーブル、
バッテリー、充電器

オプション

- ・センサ取付台付 : ビーゴβ (本体価格 + 7,000 円税別)
 - ・* 1 小型測域センサ (北陽電機(株)製)
 - ・* 2 三次元遙動装置 (モータドライバ内臓)
- その他、サイズ変更等ご要望があればご相談ください。

ソフトウェア

走行制御系のソフトウェアは、筑波大学知能ロボット研究室が開発したものを実装しています。このソフトウェアはノート PC から利用するための開発環境やサンプルプログラム、シミュレータ等も含めて原則としてソースコードのまま公開されており、筑波大学知能ロボット研究室の web サイトから入手することができます。

お問い合わせ

(株)移動ロボット研究所
Tel : 0467-43-0650
Fax : 0467-43-0652
e-mail: kurotaki@irobo.co.jp