

## ■ 仕様

全体サイズ	W357mm×L300mm×H64mm（トレッド幅約 345.5mm）
フレームサイズ	W320mm×L280mm×H47mm
フレーム面高さ	床から底板まで約 8mm、床から天板まで約 56mm
駆動輪／受動輪直径	約 64mm, 約 38mm（標準品は 3 輪, 受動輪を左右に配置し 4 輪へ変更可）
モータ	定格 12V, 定格出力 7W, 定格トルク 110g-cm, 定格連続電流 0.9A, 無負荷回転数 7300rpm, 巻線抵抗約 1.7Ω
ギアヘッド	遊星歯車, $(46.0/17.0 + 1.0) * (46.0/17.0 + 1.0) \div 13.733564$ , 連続最大トルク 4kgf-cm
ロータリーエンコーダ	光学 2 相式, 256pulse/rev=1024count/rev, 配線色は次頁を参照
電源	蓋&スイッチ付きの電池ボックス（天板裏に固定）により単三電池 8 本
走行速度	電源 12V 時に約 0.8m/s まで
車体重量／可搬重量	約 1.5kg, 路面と電源により異なり最大 5kg まで
モータコントローラ 取り付け穴 （機材はオプション品）	<b>オカテック</b> ( <a href="http://www.okatech.net/">http://www.okatech.net/</a> ) の「TinyPower」 <b>T-Frog プロジェクト</b> ( <a href="http://t-frog.com/">http://t-frog.com/</a> ) の「TF-2MD3-R6」
環境センサ取り付け穴 （機材は別途御購入品）	北陽電機株式の「 <b>Classic, Smart, Simple, Top, EtherTop</b> 」系 URG レーザスキャナ SICK株式の「 <b>TiM300</b> 」レーザスキャナ（取り付けキット有／無） Microsoft 社の「 <b>Kinect v1</b> 」距離画像センサ（本体ヘクスロボユラネジ延長） Microsoft 社の「 <b>Kinect v2</b> 」距離画像センサや一般的カメラの 1/4-20UNC
その他	<ul style="list-style-type: none"><li>天板全面に横 25mm×縦 15mm の間隔で直径 3mm の汎用取り付け穴あり</li><li>天板上の穴位置については最終頁を参照</li><li>電源変更（12V2.6Ah 鉛蓄電池＋充電器）やオプション品は要問合せ</li></ul>

## ■ 補償範囲

納品日から数えて下記期間内にご連絡ください

- ・ 弊社にて作成したコネクタの不良（1 週間）
- ・ 過電流の熱による損傷以外のモータの不良（1 カ月）
- ・ 落下や荷重超過による破損以外のタイヤ・フレームの不良（3 カ月）

## ■ 注意事項

- ・ モータコントローラおよびレーザスキャナの放熱が必要な場合に、熱をフレーム素材に逃すことは出来ません。必要に応じて別途、放熱部材を御用意ください。
- ・ モータコントローラに関する問い合わせは、製造元またはサポートサイトまでお願い致します。