

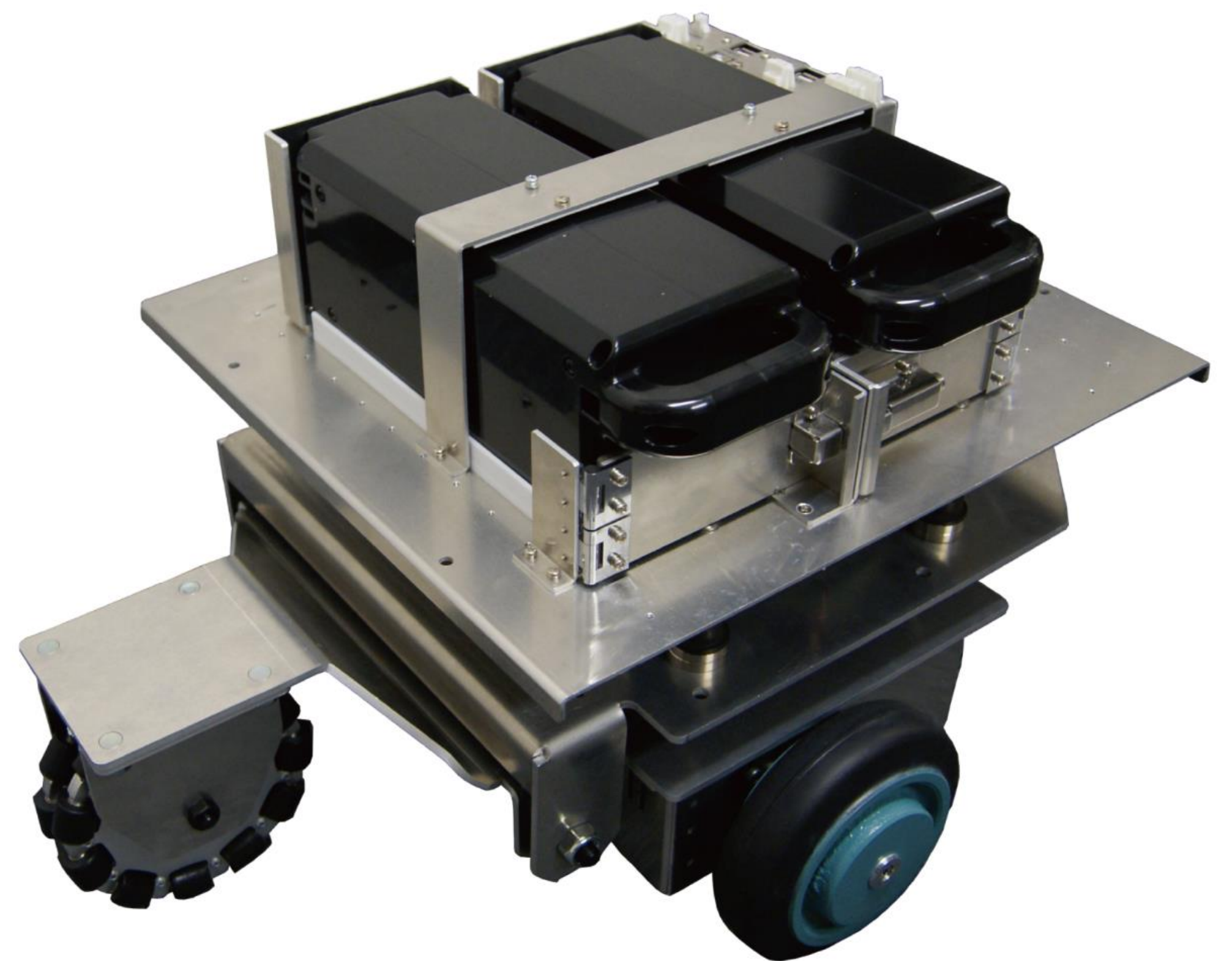
# 移動型サービスロボットの プラットフォーム SCIBOT <Type-XD>

日常生活で気軽に利用できる自動・手動両用モビリティ

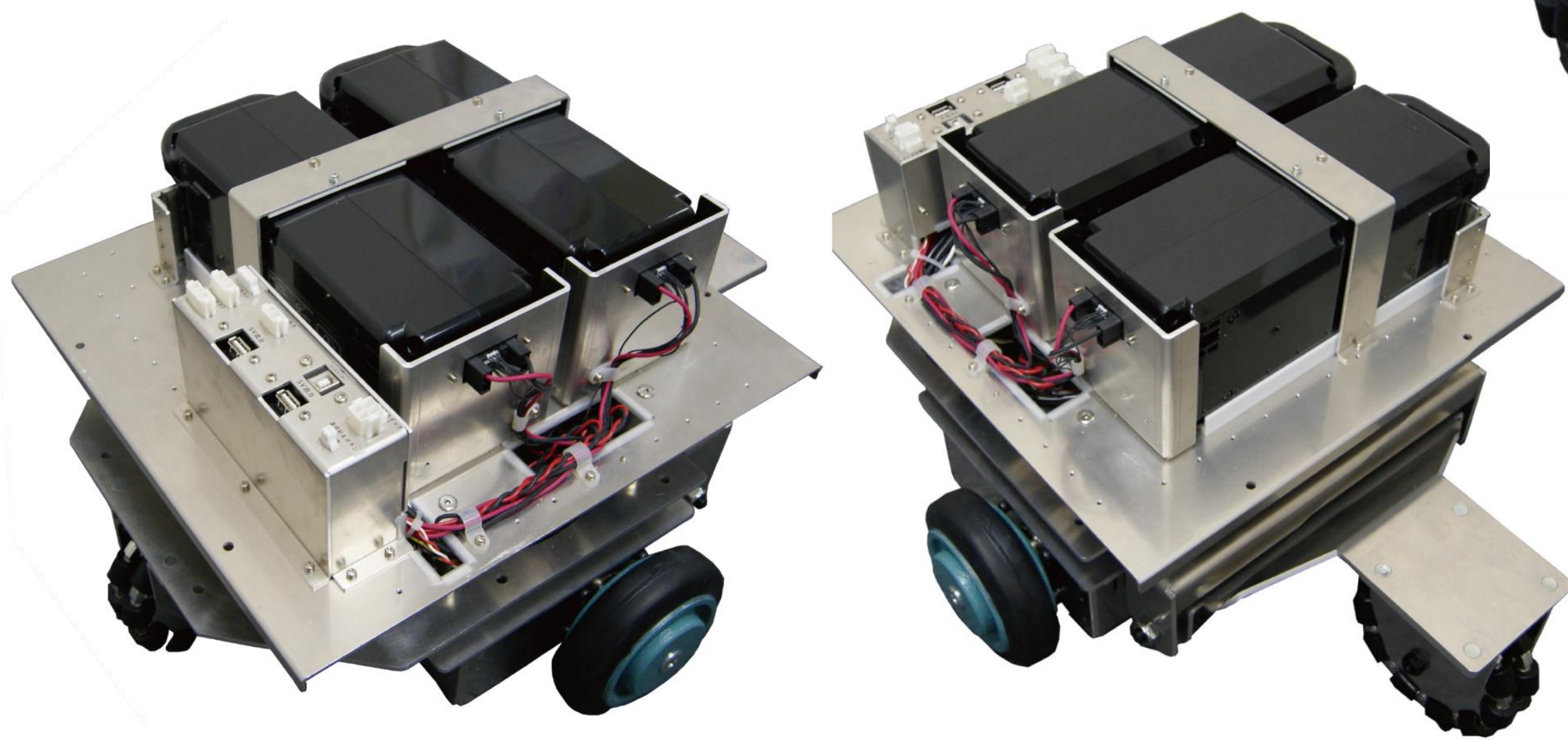
## 定点回転可能

傾斜角度10度 登坂世帯段差20mm  
乗り越え可能

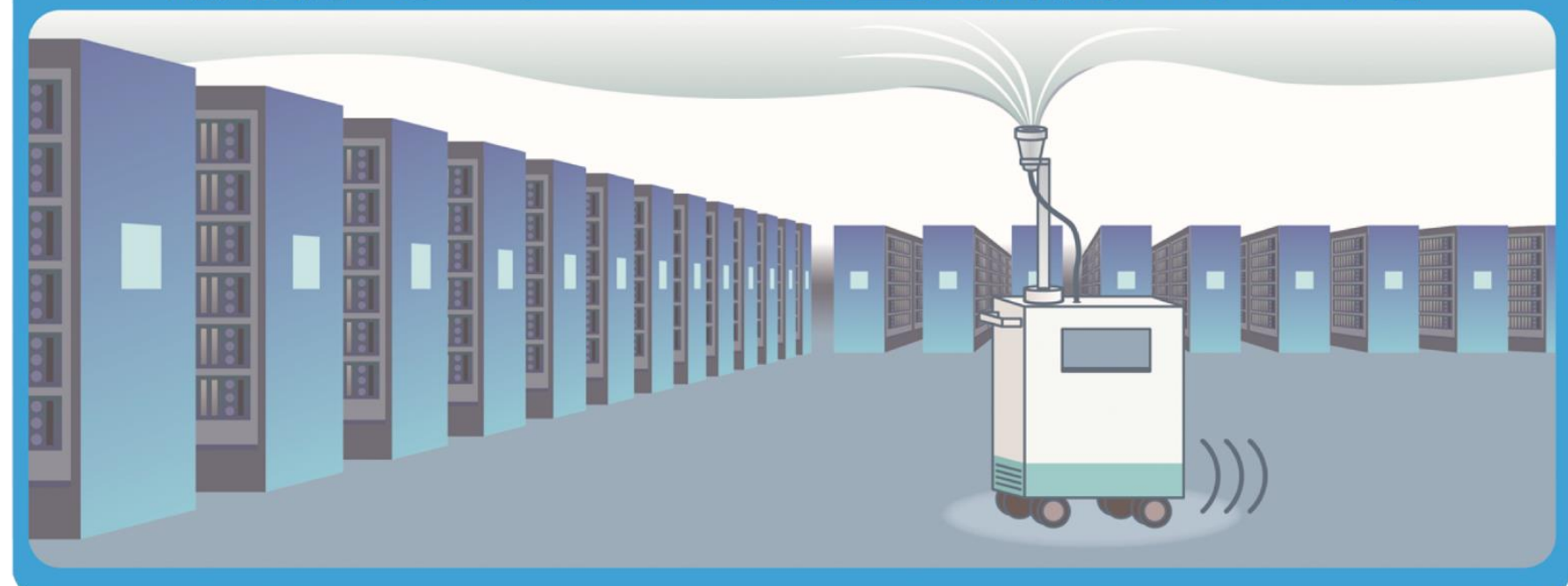
各種外部センサー接続可能  
※オプション対応



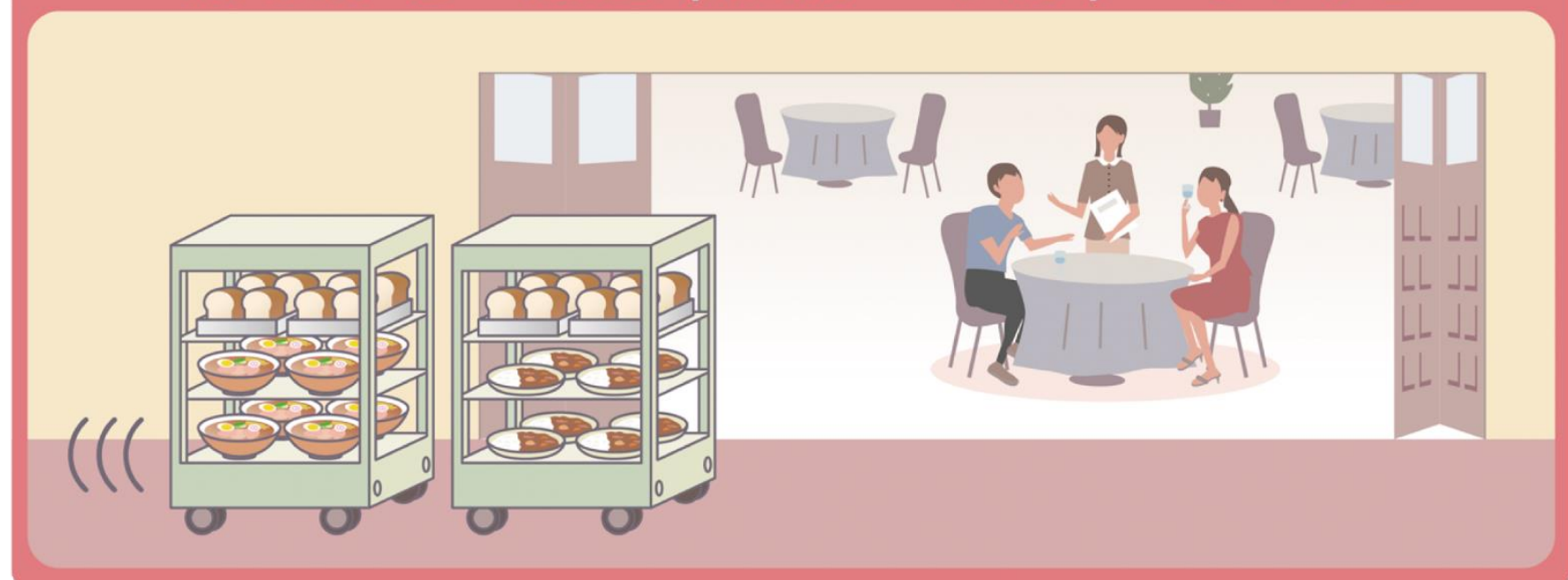
※オムニホイール型 (オプション)



利用例 ①「サーバー室 空気計測ロボット」



利用例 ②「搬送 (配膳・下膳) ロボット」



### 主な仕様・性能

上位機器接続	USB2.0準拠	積載重量	最大40kg (床面の状態で可変)
駆動	左右独立移動 ※モーターをブレーキ付きに変更可能 (オプション)	外部電源出力	① 5V 0.5A (2系統) ② 12V 1A (1系統) ③ 19V 4A (2系統)
駆動輪	黒ゴムタイヤ直径125mm ※白ゴムまたはウレタンタイヤへ変更可能 (オプション)	各種センサー 入力機能	① 測距センサー (5ch) ② 9軸センサー (1ch) ③ バンパーセンサー (4ch) ④ 床無しセンサー (4ch)
キャスター	前後輪自在型 ※オムニホイール型へ変更可能 (オプション)	外形寸法	縦: 520mm 横: 440mm×高: 320mm
タイヤサイズ	直径125mm	本体重量	16.3kg (バッテリー含まず)
走行速度	0~5Km/h ※モーター変更で最高速度を変更可能 (オプション)		
バッテリー	24V 5.3Ah (2個搭載可)		
環境	屋内		

※各種センサー入力についてはオプションとなります。別途お問い合わせください。 ※上記仕様は改良のため予告なく変更することがあります。

開発  
販売

株式会社システムクラフト

東京都立川市柴崎町3-10-4 大雅ビル3F

TEL > 042-527-6623 URL > <https://www.scinet.co.jp/> E-Mail > [info@scinet.co.jp](mailto:info@scinet.co.jp)

