

段差乗り越え性能が7.5倍に！

# ト一角可変機構を搭載 全方向移動ロボット

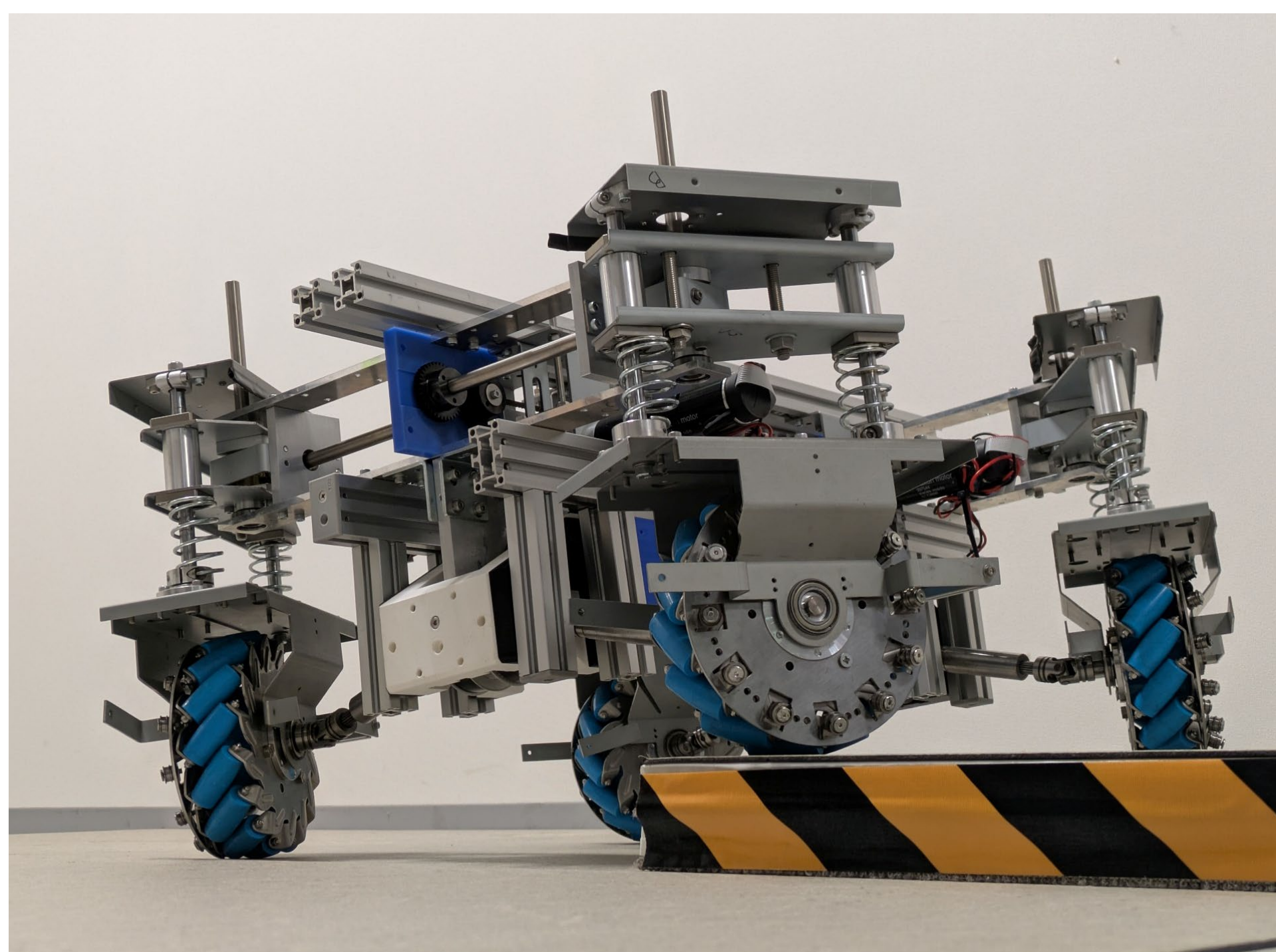
高い段差乗り越え性能と姿勢を変えずに全方向移動を実現

## 狙いと利用シーン

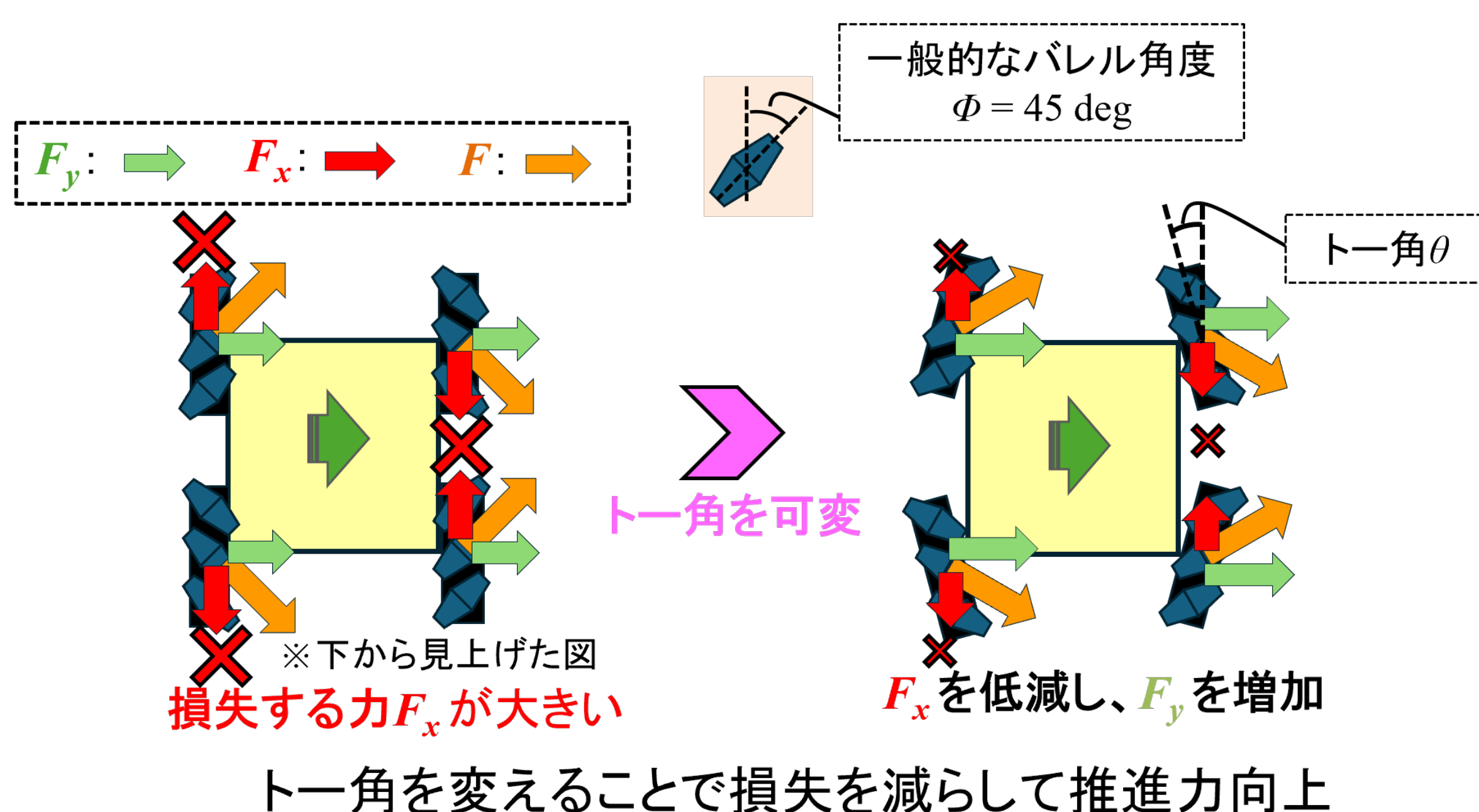
- 建設現場など狭く凸凹ありの不安定な場所での資材運搬
- 傷つけない床や、段差が多い現場で用いる全方向移動ロボットのベースPF

## 特長

- ト一角可変機構によって、メカナムホイールが抱える横移動時の弱点を克服
  - ・ ト一角25度で、推進力は60%向上、床を傷つける力は40%低減
  - ・ 段差乗り越え性能は7.5倍に向上（※特許申請中：特願2025-166635）



Crabie X



## 主な仕様・性能

- |                                        |                                                   |
|----------------------------------------|---------------------------------------------------|
| ●モーター構成：メカナムホイール用モータ×4、<br>ト一角変更用モータ×1 | ●ホイール直径：152mm                                     |
| ●ト一角：25度                               | ●サイズ：幅500(ト一角変化時600)×奥行600(ト一角変化時670)×<br>高さ500mm |
| ●横移動時の段差<br>乗り越え性能：60mm（ホイール直径の約40%）   | ●重量：45kg                                          |
|                                        | ●速度：2km/h                                         |

