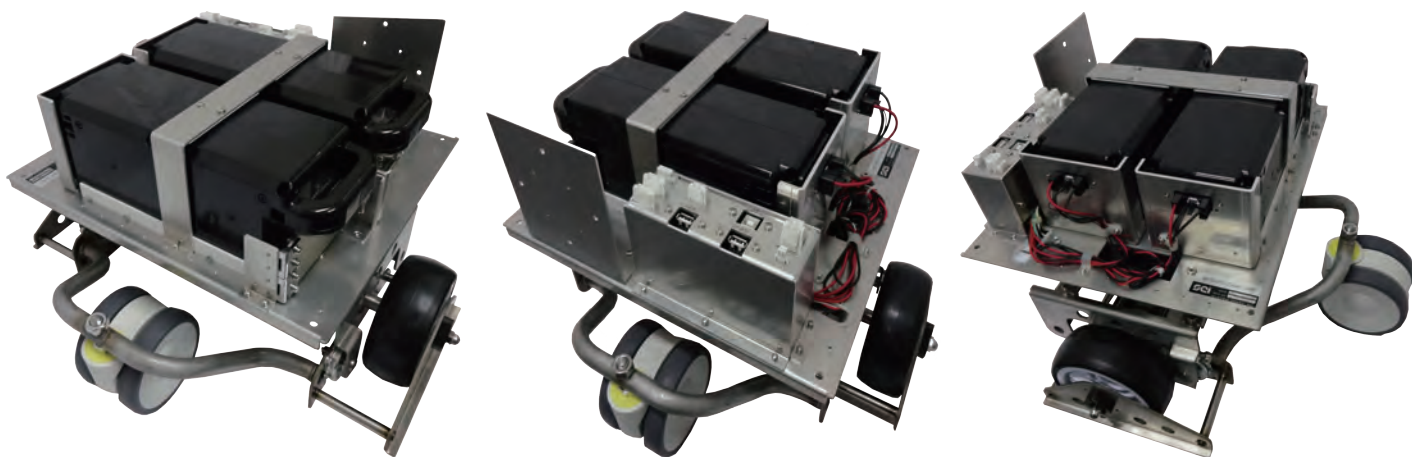


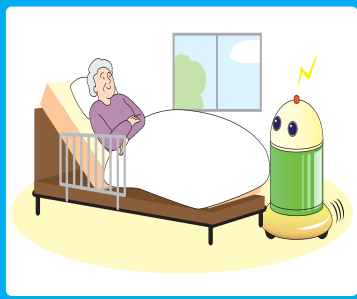
# 移動型ベースロボット SCIBOT

- 特長
- 定点回転可能
  - 連続運転約 16 時間可能 ※外部電源出力無しの状態での計測
  - 各種外部センサー接続可能
  - 傾斜角度 10 度登坂及び段差 20 mm 乗り越え可能

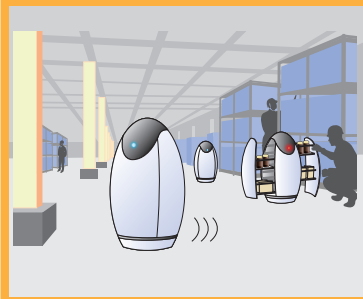
## SCIBOT<Type-XM>



利用例①「高齢者見守りロボット」



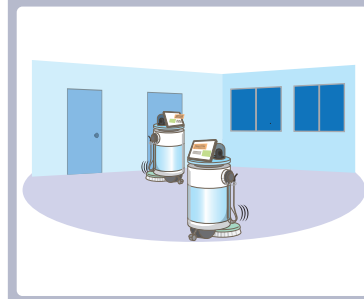
利用例②「搬送ロボット」



利用例③「施設案内ロボット」



利用例④「掃除ロボット」



### 「製品仕様」

上位機器接続	USB2.0 準拠
駆動	左右独立駆動 (前後輪キャスト)
タイヤサイズ	直径 125mm
走行速度	0 ~ 6Km/h
バッテリー	24V 5.3Ah (2個搭載可)
外部電源出力 (外部PC, 機器向け)	①5V 2A (2系統) ②12V 1A (1系統) 19V 4A (1系統)

環境 : 屋内

### 各種センサー入力

- ①測距センサー (5ch)
- ②9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)

重量 : 12.1 kg (バッテリー2個搭載時)  
外形寸法 縦: 570mm  
横: 485mm × 高: 285mm

※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。