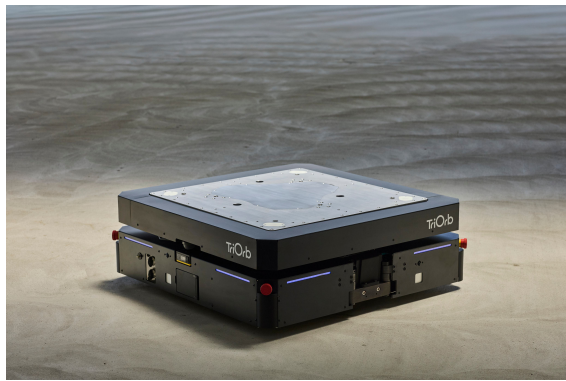


TriOrb BASE 重量可搬モデル

産業用自律移動ロボット（AMR）製品仕様書

TriOrb

〒802-0001 福岡県北九州市小倉北区浅野3-8-1 AIMビル6F
Tel: 050-8882-3182 / Fax: 050-8882-3192 triorb.co.jp



1 外形寸法・重量

全長 × 全幅	999mm × 1016mm
全高	350mm
総重量（バッテリー込み）	295kg

2 性能仕様

可搬重量	1000kg
最大速度（並進）	0.54m/s
最大速度（回転）	0.6rad/s
停止精度（繰り返し）	±5mm
最小通路幅	1200mm
回転径	Ø1455mm
登坂能力	計測中
溝通過能力	60mm(理論値)
段差乗り越え	14mm(理論値)

3 駆動系

駆動方式	球体駆動
駆動球径	φ140mm
駆動球材質	ウレタン製
モーター	電磁ブレーキ付きブラシレスDC 400W × 3軸

4 電源・バッテリー

バッテリー種類	リチウムイオン
電圧	48V
連続稼働時間	5h(0.3t/s,コンクリート,無積載時)
充電時間	1.5時間
充電方法	コネクタ充電 / ワイヤレス充電

5 ナビゲーション・センサー

ナビゲーション方式	Visual SLAM
カメラ	4台搭載
障害物検知センサー	2D LiDAR
マーカー設置	不要

6 通信・インターフェース

走行制御UI	リモコン / WebGUI / ROS通信
外部インターフェース	有線LAN / 無線LAN(推奨環境)
無線LAN規格	Wi-Fi 5(IEEE 802.11ac)
API	ROS2/MQTT/WebAPI
上位システム連携	APIを用いた連携が可能

7 安全機能

緊急停止ボタン	本体側面に配置 +非常停止アシストシステム付(遠隔操作)
障害物検知時動作	自動減速・停止
警告表示	LED表示灯 / ブザー

8 使用環境

使用場所	屋内
使用温度範囲	0~40℃
湿度	結露なきこと
床面条件	水・油濡れ厳禁
走行実績床面	コンクリート / 縞鋼板 / グレーチング / レール溝 など

9 認証・規格

取得認証	未適合
準拠規格	未適合

10 機器仕様

機器・仕様	概要
昇降機能	センターリフター(ストローク100mm)
協調搬送	協調ソフトウェアは標準で組み込み
ワイヤレス充電ステーション	ワイヤレス充電および 上位指示による自動充電運用に対応
リモコン	産業用リモコンオプション