

TriOrb BASE 標準モデル

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	494 mm × 494 mm
全高	148 mm
本体重量（バッテリー除く）	32 kg

2 性能仕様

可搬重量	300 kg
最大速度（並進）	0.65 m/s
最大速度（回転）	0.6 rad/s
停止精度（繰り返し）	±5 mm
最小通路幅	700 mm
回転径	ø710 mm
登坂能力	1/6 (9.5°, 17%)
溝通過能力	45 mm
段差乗り越え	10 mm

3 駆動系

駆動方式	球体駆動
駆動球径	φ100mm
駆動球材質	ウレタン製
モーター	ブラシレスDC 100W × 3軸

4 電源・バッテリー

バッテリー種類	鉛蓄電池
電圧	24V
連続稼働時間	3.5 h (0.3 m/s、平滑路面)
充電時間	4 時間
充電方法	交換式 / コネクタ充電

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
安全センサー	未搭載
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	ROS 2 / MQTT / Web API
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
障害物検知時動作	オプション品にて、自動減速・停止

8 使用環境

使用場所	屋内
使用温度範囲	0~40 °C
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