

動く板

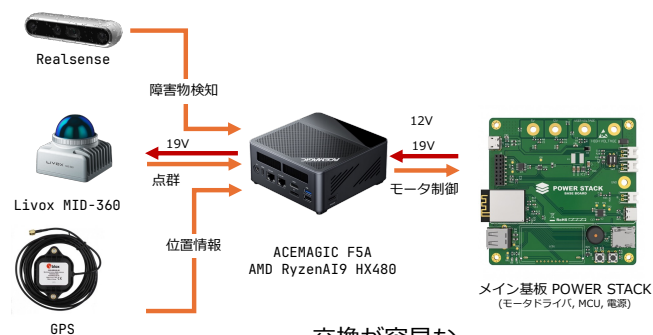


拡張可能な自動運転モビリティ

Email: ugokuigta@gmail.com

SNS(X): @ugokuita

システム構成



概要



屋外走行可能
最大積載重量 **200kg**
最高速度 **15km/h**
走行可能時間 **8時間** (1回の充電あたり)

ハードウェア

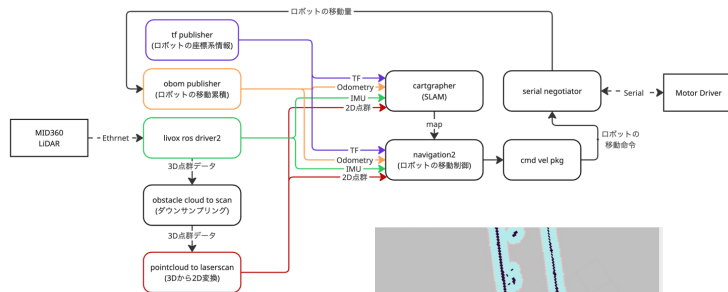
交換が容易な
モジュール式バッテリー
12.8V 10Ah LiFePO4 x3



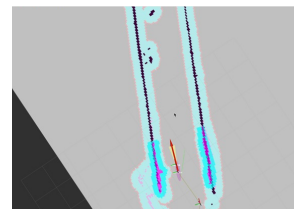
サスペンション
4輪独立懸架式
サスペンション

インホイールモータ
パワフルな350W出力

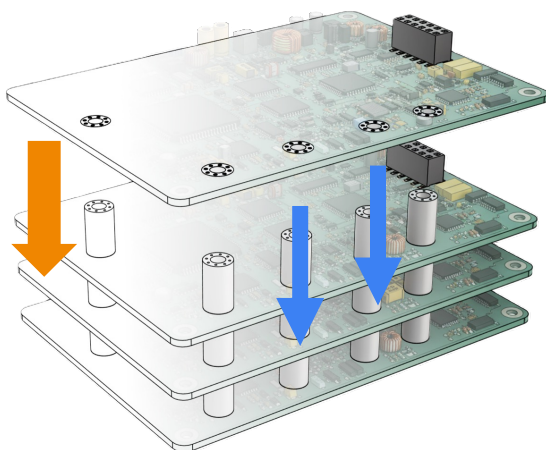
自動運転



実行中のMap



Power Stack 1.0



垂直スタック方式によって配線無しで制御基板の組み立てを実現
様々なフィジカルAI (犬型ロボット、ヒューマノイド、AGV) に柔軟に対応

電源・モータドライバ・センサ類を自在に構成可能
強力な垂直電源により連続30Aまで許容
Pico-ITX相当のコンパクトな形状
電源シーケンスはホスト基板が担保
→ ユーザーはノード基板設計に集中

標準機能

- ・ 非常停止信号 (Active High)
- ・ CAN 2.0B Active
- ・ I2C / I3C
- ・ バッテリーバス接続
- ・ 36/48V用30A接続
- ・ 12V用30A接続
- ・ 5V用30A接続
- ・ GPIO x8 (8ビット)
- EtherCat等の任意信号に

