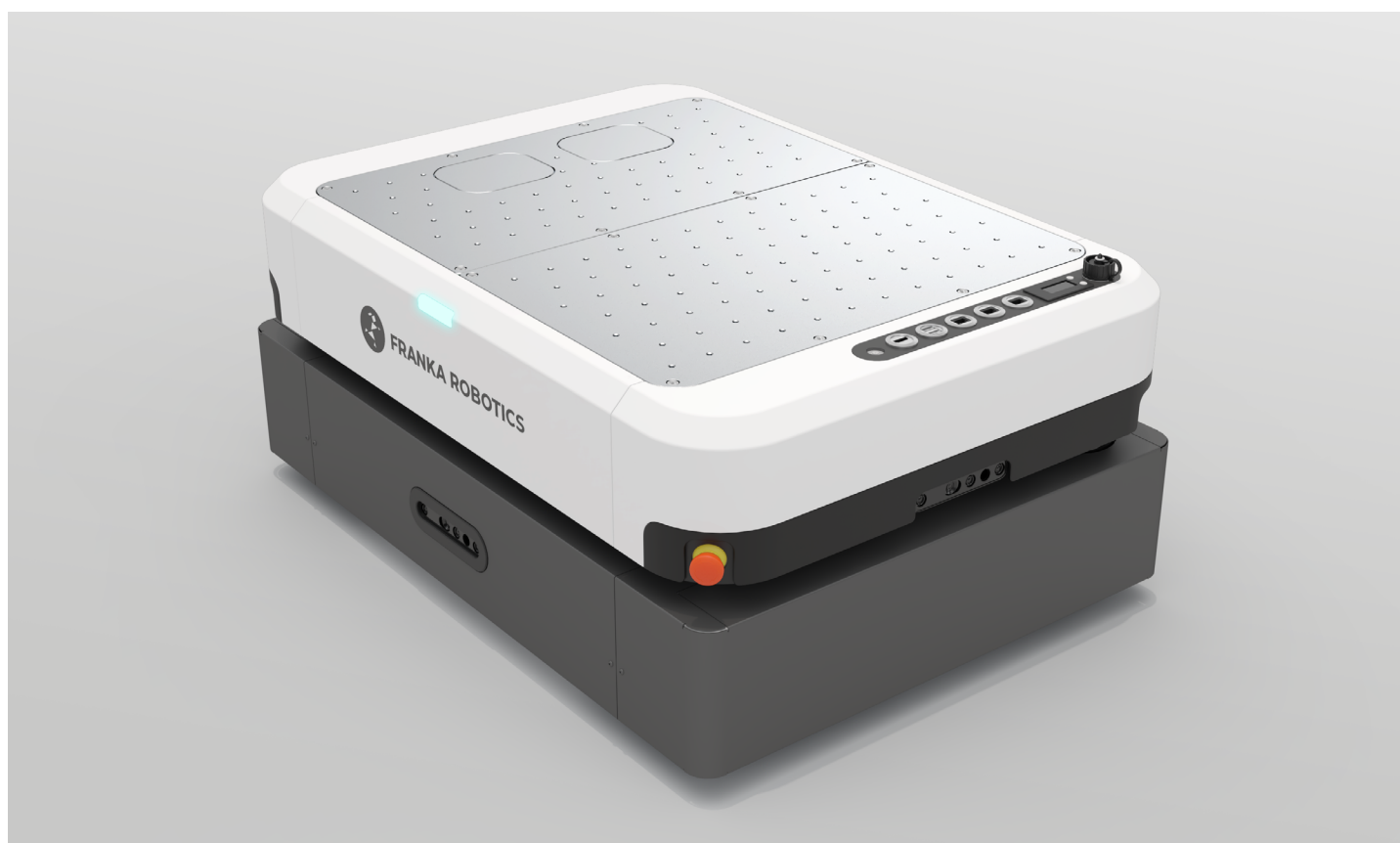


Tactile Mobile Robot

プロトタイプ

Tactile Mobile Robotは、テレオペレーション、モバイルマニピュレーション、エンボディドAI研究向けに最適化された先進的なモバイルロボットです。Franka Research 3とのシームレスな統合を前提に設計されており、研究者の迅速な展開を可能にします。



1. ネイティブFranka互換性

Tactile Mobile RobotはFrankaエコシステムとネイティブに互換性があります。機械、電気、ソフトウェアのインターフェースはあらかじめ設定されており、FR3 Duoセットアップとのシームレスな統合により、初回実験までの時間を大幅に短縮します。

2. FCIによるリアルタイム制御

TMRは、ROS 2と完全に統合されたFranka Control Interface (FCI) を介して1 kHzの高周波制御をサポートします。これにより、精密で低遅延のモーション制御とカインタラクションが可能となり、テレオペレーション、リアクティブマニピュレーション、モバイルAI研究などの要求の高いタスクに適したプラットフォームとなっています。

3. モジュールで拡張可能な設計

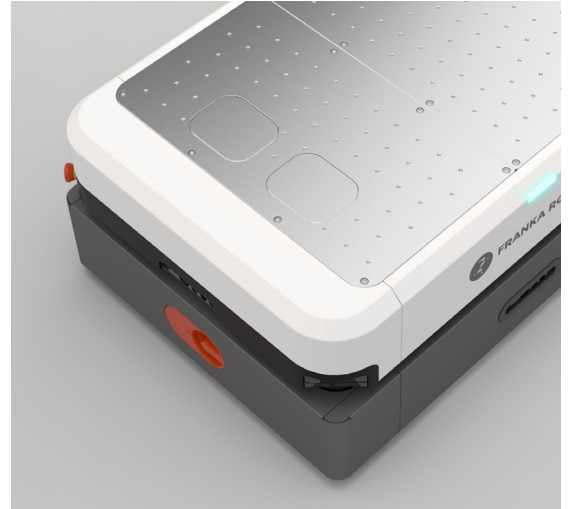
研究の柔軟性を念頭に設計されたTMRは、標準化されたマウントポイントとインターフェースポートを備えたモバイルベースを特徴とします。これにより、特定のユースケースに合わせた追加センサー、アクチュエーター、カスタムコンポーネントの取り付けと電力供給が容易になります。

TMRに興味がありますか？

詳細はこちら！

<https://franka.de/tmr>





寸法

800x580x294 mm



ペイロード

100 kg



最大速度

1.75 m/s



稼働時間

~8 h at 460 W



内蔵センサー

2x Lidars,
4x Cameras,
1x IMU



ユーザーPC

Nvidia Jetson
AGX Orin



接続性

Wi-Fi, Ethernet,
USB, Bluetooth



制御周波数

1 kHz
(FCI)

Franka Robotics GmbH
Koppstraße 12
81379 Munich
Germany

TMRに興味がありますか?
チームにお問い合わせください!

<https://franka.de/contact>

