

製品概要

BURRO Grandeは、屋内・屋外の両方で使用可能な重量物運搬協働ロボットです。

作業者の生産性向上を目的として設計されており、これまで主に大規模農園やビニールハウスでの牽引用途に導入されてきました。

しかし、運搬・牽引用途全般において幅広く活用できます。

高度な技術を内包しながらも、実用性・耐久性・操作のしやすさを重視しています。



主な仕様

全長 58.75 in (149.2 cm)	全高 56 in (142.2 cm) (ビーコン上部); 23.5 in (59.7 cm) (荷台)
全幅 48 in (121.9 cm)	荷台 50 in (127 cm) x 48 in (121.9 cm)
重量 1081 lbs (490 kg)	防水規格 IP65

積載・牽引性能

最大積載重量¹ 1000 lbs (454 kg)	最大牽引重量² 5000 lbs (2268 kg)
--	---

¹ 平坦なアスファルト／コンクリート路面での定格値。
未舗装路（土・砂利）では最大680kgまで対応。
² 速度、路面状況、積載重量によって変動します。

動力・バッテリー

モーター 高耐久・重負荷対応デュアルステージ・ヘリカルギア式ホイールドライブ × 4 (高容量出力軸搭載)	電源 48V DC、51.2V 100Ah リン酸鉄リチウム (LFP) バッテリー × 2 搭載	充電出力 オンボード: 48VDC, 20A
最大出力 12.6 hp (9.4 kW)	電池航続距離⁵ Min. 15 mi (24 km)	充電温度 32°F to 122°F (0°C to 50°C)
連続トルク 221 ft·lb (300 N·m)	動作温度範囲 -4°F ~ 113°F (-20°C ~ 45°C)	⁴ BURRO Grande の最高速度を示しています。 自律走行モード、積載重量、使用環境（路面状況等）により、実際の最高速度は低下する場合があります。
最大トルク 1124 ft·lb (1524 N·m)	受電時間 11 時間	⁵ 平均走行速度、運搬／牽引時の積載重量、路面条件（路面種別および勾配）によって変動します。 追加バッテリーの搭載により、航続距離を延長することが可能です。
最大速度⁴ 約 9.3 km/h (出力軸)	充電入力 100-240交流時、50-60Hz:120V 8-10A、240V交流時4-5A	

車輪とタイヤ

車輪⁶

10x7, 1.5 オフセット

タイヤ⁶

R4, 18x8.5-10 チューブレス

⁶現時点での標準ホイールおよびタイヤ仕様を示しています。仕様は将来変更される場合があります。

コンピューティング・センサー

カメラシステム

ステレオカメラ4台 (合計12台のカメラを搭載)

GPS

RTK (NTRIP対応)

ライダー

3D ライダー

モデム

4G LTE モデム

CPU & GPU

すべてオンボード(ローカル)で処理

RAM

32 GB

ストレージ

256 GB SSD

冷却設備

ゼロ侵入型(防塵・防水)強制空冷システム

インターフェースと安全機能

モニター

7" LCD タッチモニター

輝度

1000Nit

解像度

1024 x 600

バンパー/セーフティエッジ

前面+背面

リモートビュー

ロボットの現在位置(マップ上)、動作状況、およびカメラ映像を遠隔で確認可能。

視覚表示

ストロボ式安全走行灯(LED・有線接続)。
前後LEDにより動作状態の視認性向上および周囲作業エリアの安全照明を提供。

音声

Burroの自律走行状態と動作中であることをユーザーに音声通知。
適応型ホーン機能: 動作中は周囲の騒音レベルに応じて警笛音量を自動調整。

自動性

人物追従

視覚ベース

自動ルート(ティーチ&リピート)

視覚+GPS+LiDAR(光検出・距離測定センサー)

列ナビゲーション + 列間移動

視覚ベース

ATLAS(オンラインルート作成・管理 + 目的地ベースのナビゲーション)

GPS+LiDAR(光検出・距離測定センサー)

障害物対応(停止・回避、およびパスプランニング)

視覚+LiDAR(光検出・距離測定センサー)

データ収集

最大1TB/時間

