

CAMP

Creative Autonomous Mobile Platform

자율 주행 모바일 첫걸음은
“CAMP”와 함께!

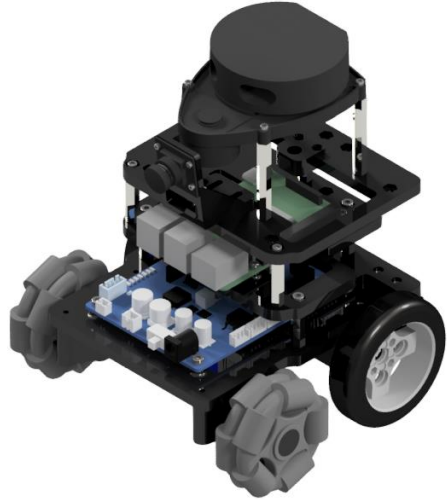


Ros를 통해 자율주행 모바일을 구현할 수 있는

CAMP-1 Creative Autonomous Mobile Platform

< 제품 사양 >

1. 치수: 166 X 205 X 183mm
2. 정격전압: 12V
3. 크기 (L x W x H)
 - 케이스제외 : 140mm X 160mm X 181mm
4. 무게: 1.03kg
5. 센서: 광각 라즈베리 카메라 / 라이다 (LDS-02)
6. 충전 소요시간 : 2시간30분
7. 사용 시간 : 2시간
8. 모터 : 다이내믹셀 XL430-W2 (XL430-W250-T)
9. 컨트롤러 : Raspberry Pi 4 & OpenCR
10. 최대 이동속도: 0.22m/s
11. 최대 회전 속도: 2.84 rad/s (162.72 deg/s)



CAMP-1 Creative Autonomous Mobile Platform

고등학생 대상
교육 진행



ROS 설명

▶ ROS

ROS는 Robot Operation System의 약자로, 로봇 개발을 위한 라이브러리(혹은 프레임워크)이다. 로봇 응용 프로그램을 개발할 때 필요한 하드웨어 추상화, 하위 디바이스 제어, 일반적으로 사용되는 기능의 구현, 프로세스간의 메시지 파싱, 패키지 관리, 개발환경에 필요한 라이브러리와 다양한 개발 및 디버깅 도구를 제공한다.

▶ Node

노드(Node)는 최소 단위의 실행 가능한 프로세스를 가리키는 용어를 의미한다.



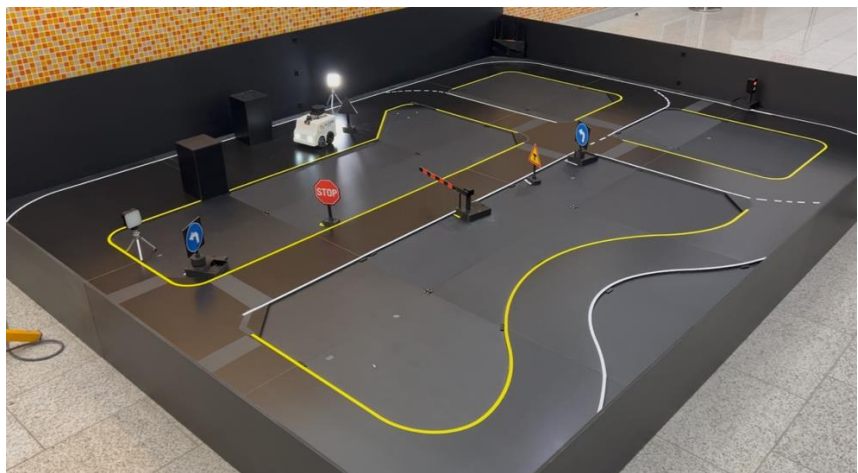
- 카메라 센서로부터 이미지 받기
- 받아온 이미지에서 표지판이 있는지 판단
- 판단한 결과에 따라 실제 모터 제어



참고 사이트 - https://m.hackathon.tistory.com/tan/ROS2_Roadbalance

- Ros 활용 -
자율주행 기술
학습 가능

과학 전시관
전시 모델
개발





AiCON
AI Control

홍보 영상

홈페이지



Youtube [에이아이컨트롤 AI CONTROL]
www.aicontrol.ai

02-6952-3451