

CAMP

Creative Autonomous Mobile Platform

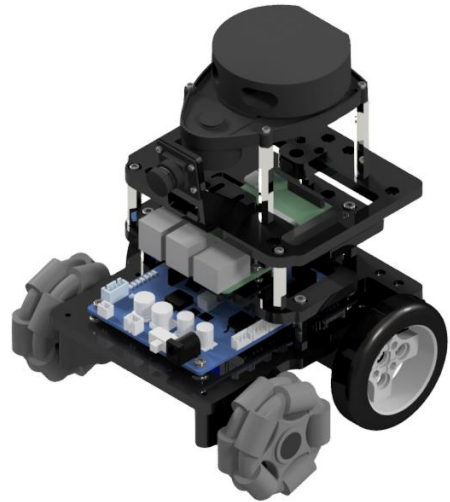
The first step
in autonomous driving mobile
With "CAMP"!



Through Ros, autonomous driving mobile can be realized.

CAMP-1 Creative Autonomous Mobile Platform

< Product Specifications >



1. Dimensions: 166 X 205 X 183mm
2. Rated voltage: 12V
3. Size (L x W x H)Excluding case: 140mm X 160mm X 181mm
4. Weight: 1.03kg
5. Sensor: Wide-angle Raspberry Camera / LiDAR (LDS-02)
6. Charging time: 2 hours and 30 minutes
7. Usage time: 2 hours
8. Motor: Dynamixel XL 430-W2 (XL430-W250-T)
9. Controller: Raspberry Pi 4 & Open CR
10. Max moving speed: 0.22m/s
11. Maximum rotation speed: 2.84 rad/s (162.72 deg/s)

CAMP-1 Creative Autonomous Mobile Platform



Education for
high school
students



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.

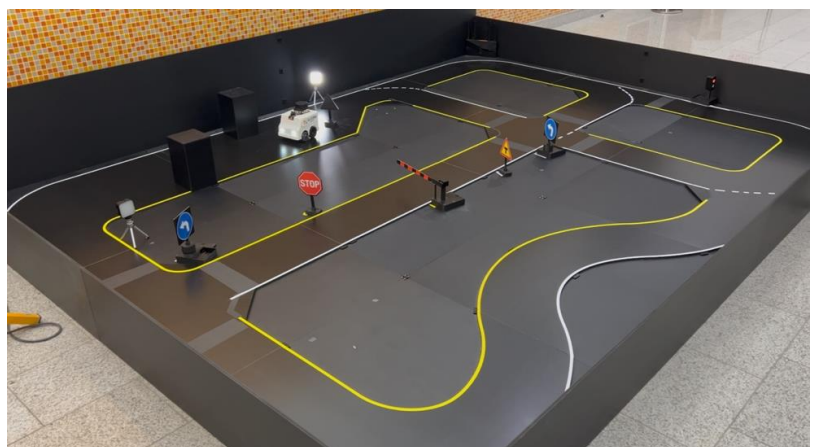



- 카메라 센서로부터 이미지 받기
- 받아온 이미지에서 표지판이 있는지 판단
- 판단한 결과에 따라 실제 모터 제어

참고 사이트 : <http://www.rosbotics.kim/2015/05/02/ROS2-DevLab/>

<Utilize Ros>
Self-driving
technology
can be learned

Science
Pavilion
Exhibition
Model
Development





AiCON
AI Control

Promotional video



Home page



Youtube [에이아이컨트롤 AI CONTROL]
www.aicontrol.ai

02-6952-3451