



研究開発モデル

WHILL Model CR

900,000 円 (非課税 送料調整費別)



研究開発の基盤となる高性能モビリティ

WHILL Model CRは、外部機器から入力信号を送信することで(通信方式:RS232C)、本体を制御することができ、また、本体の情報(速度、加減速値、エンコーダー情報、加速度センサー値、コントローラー入力情報、バッテリー情報など)を取得することができるモデルです。

Examples

WHILL Model CRはLiDAR、ステレオカメラ、ミリ波レーダーなどを搭載した制御ボードと組み合わせることで、自動運転、自動停止、衝突回避の研究に活用できます。

1

車車間通信

追従走行、
隊列走行

介護福祉・医療

1人の介助者・看護師で、複数人の施設入居者・入院患者の、外出や施設内移動のサポート

物流

倉庫内でのピッキング、お客様宅への配送を担う物流支援・運搬支援ロボットとして

2

RFIDでの個人認証

スマートフォンの
アプリケーション
などと連携

移動支援、
自律走行

まちづくり・スマートシティ

市街地、集合住宅、大学、商業施設(空港、モール、レジャー施設)などにおけるシェアリング
過疎地域の居住者、歩行困難者への移動支援

3

VRゴーグルなどと連携

アート、
遠隔体験

アート・エンターテインメント

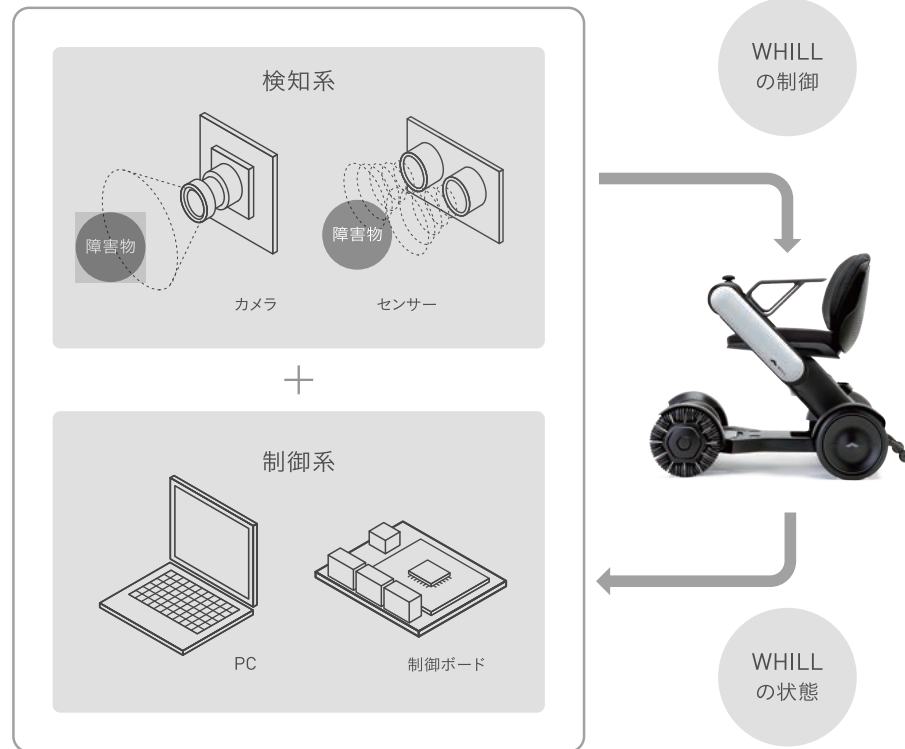
レクリエーション、アミューズメント用途として

観光・教育

乗車している人が見ている景色(観光地、博物館、美術館、工場)などを遠隔地にいる人へ共有し、遠隔体験

WHILL Model CR Features

Image



実験を行うためには、購入者にて別途センサーや制御ボードをご用意いただく必要があります。

Command

SetPower
本体の電源を入れる/切る
SetJoystick
本体にジョイスティック入力を入れる
StartSendingData
本体の情報送信を開始させる
SetSpeedProfile
本体の速度情報を設定する
SetBatteryVoltageOut
供給電源をON/OFFする

Specifications

走行距離	16km ※路面状況などにより変化
最高速度	6km/h
段差乗越(前進時)	5cm
登坂力	10度
最小回転半径	760mm
サイズ(幅×長さ×高さ)	550×985×740-940mm
重さ	約52kg
充電時間	5時間
フロントタイヤ	オムニホイール
リアタイヤ	ノンバンクタイヤ
アーム	跳ね上げ式
最大荷重	115kg
バッテリー	リチウムイオン(25.2V 10.0Ah)
使用環境	-15°C~40°C
搭載センサ	加速度センサー、モーターエンコーダ
+	
接続端子	RS232C TX/RX
通信方式	RS232C
供給電源	24*1V (1A×3ピン), GND

*1 バッテリー電圧により変化します。

Other Features



WHILL Model CRは、人が乗車した状態で走行が可能です。耐荷重量は115kgとなります。



最大5cmの段差を乗り越えることが可能で、起伏のある道路状況でも安定した走行を実現します。



工具不要で簡単に3つに分解可能。セダンタイプの車のトランクにも搭載できます。

*分解時の重さ:シート約14.5kg、メインボディ(後輪)約20.0kg、ドライブベース(前輪)約14.5kg、バッテリー約2.8kg

Accessories



ショッピングバスケット(かご)をボディ下に標準装備。20Lの大容量でデバイスの収納が可能です。また、背面に取り付けるバスケットや、タブレット・モニター等を装着可能なブラティークなど、各種アクセサリを取り揃えています。

ウィル
WHILL株式会社

〒140-0002 東京都品川区東品川 2-1-11
ハーバープレミアムビル 2F



0120-062-416 平日: 9:00 ~ 18:00