

자율주행차량 실습장비 | ERP-42

| 제품 특징 |

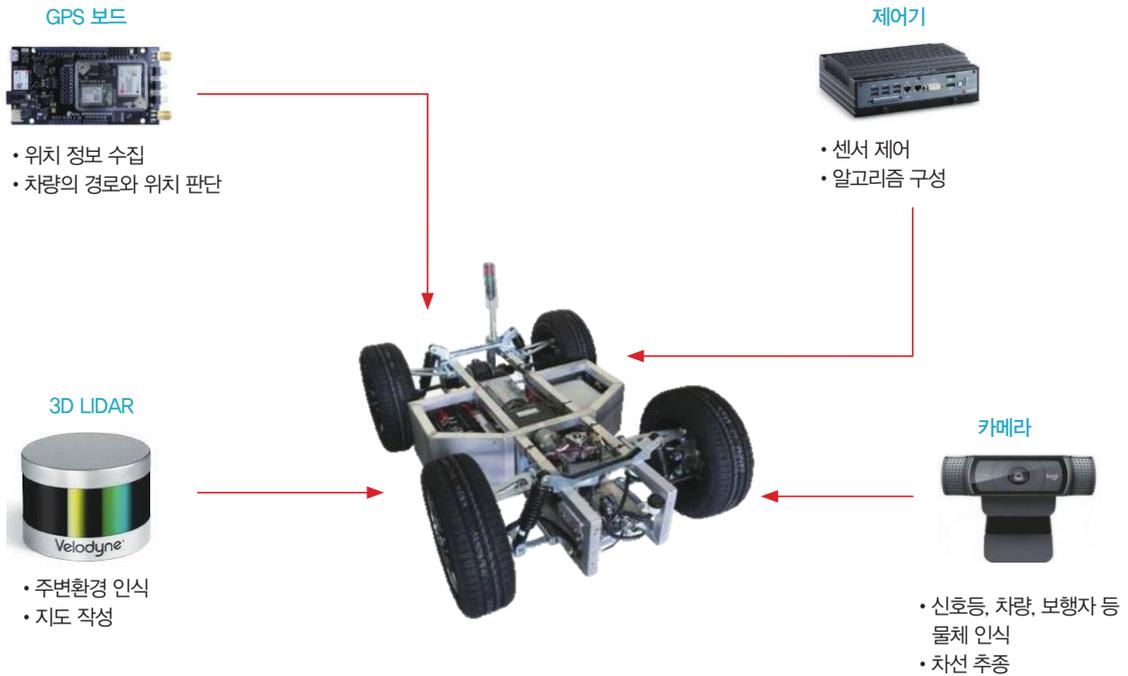
- ERP-42는 자율주행 연구용 플랫폼입니다. 다양한 센서 (라이더, 레이더, 카메라, GPS 등)와 연동하여, 환경에 맞는 자율 주행 알고리즘을 구성할 수 있습니다. 또한, '국제 대학생 창작 자율 자동차 경진대회'의 표준 플랫폼으로도 사용
- 자율주행 센서를 장착하여 차선 추종 및 장애물 감지 등 다양한 기능을 테스트
- 카메라를 이용하여 차선을 인식하고 추종 주행이 가능하며, 표지판을 인식하고 주행 제어
- 라이더를 통해 전방의 장애물을 인지하고, 차량을 긴급 정지
- GPS로 차량의 현재 위치 정보 확인이 가능
- 마운팅 프레임을 통해 라이더, 카메라, GPS를 쉽게 장착
- 알루미늄 프로파일을 이용하여 가볍고, 내구성이 뛰어남
- 의자를 통해 사람이 탑승하여 주행이 가능



제품 규격

항목	ERP-42
크기 (가로x세로x높이)	1600 x 1160 x 550 mm
휠 크기	13 인치
최대하중 (Payload)	100 (Kg)
배터리	Li-ion 48V-40Ah, 2,417Wh * 1EA
모터	-3kW급 AC 모터 * 1EA -최대회전속도: 3,000 rpm(rate), 6,000 rpm(peak) -토크: 9.55 Nm(rate), 45 Nm(peak)
구동형식	전륜조향, 후륜구동
주행 속도	-Limit 20 kph -Max, 40 kph
작동 시간	3 시간
충전 시간	3 시간
RC transmitter	2.4G/extreme distance 600m
통신 인터페이스	RS232

자율주행 플랫폼 구성



국제 대학생 자율주행 대회 및 다양한 자율주행 분야 연구 활용



국제 대학생 창작 자동차 경진대회 (자율주행 부문)

대회 내용

- 학부생 대상
- 저속의 8km/h 자율주행
- 왕복 1km 정도의 단거리 코스
- 조종자가 플랫폼과 같이 주행

국영광 국제 스마트 e-모빌리티 엑스포 (자율주행 부문)

대회 내용

- 학부생 대상
- 저속의 8km/h 자율주행
- 아스팔트 개활지의 정형적 환경
- 1바퀴당 200m 정도의 연속 주행 코스
- 조종자가 플랫폼과 같이 주행

