



# Sciurus17



# 上半身ヒューノイド型研究用 17 軸ロボット

頭部に 3 次元距離カメラ搭載の位置・速度・電流（トルク）制御を選択可能な上半身人型ロボットです。

## 成人女性のサイズ

直感的に操作ができるよう、軸構成や腕の長さを成人女性のサイズにあわせています。



## 制御モードの選択

位置・速度・トルク（電流）制御がサーボモーター内部のモード切替で選べます。



## ROS対応

標準でROSに対応  
様々なROSパッケージと組み合わせることによって研究範囲が広がります。



2 指エンドエフェクタ標準搭載  
両開きハンドが搭載されているので、購入してすぐにピックアンドプレースが可能です。



片腕7軸構成+腰1軸+首2軸搭載  
腕は軸数に冗長性があるため、障害物をよけながらタスクをこなすことが可能。また、腰軸を使うことで、腕を伸ばすこともできます。



カラーコーディネイト  
オプションでボディパーツのカラー変更を承ります。詳しくはお問い合わせください。

Sciurus17は頭部に3次元距離カメラを搭載、位置・速度・電流（トルク）制御が選択可能な上半身人型ロボットです。直感的に操作ができるよう、軸構成や腕の長さを人にあわせています。腕は7軸で冗長性があるため、障害物をよけながらタスクをこなすことが可能。また、腰軸を使うことで、腕を伸ばすこともできます。ROS(Kinetic Kame)対応。ROSの豊富なパッケージを利用した高度な処理の研究開発にもご利用いただけます。

※ROS(Robot Operating System)とはソフトウェア開発者のロボット・アプリケーション作成を支援するパッケージとツールを提供するオープンソースソフトウェアです。多くの開発者が様々な研究を行っており、ROSにより提供されるパッケージとツールを使って汎用性の高いプログラムが容易に組み立てられます。

## 仕様

型番	RT-SCIURUS17
作業有効範囲	直径 1200mm
動作速度	内蔵モーターの仕様を参照
可搬重量	約 0.5kg
自由度	頭部2、右腕7、左腕7、腰1、計 17 軸 (別軸：右手1、左手1)
サイズ	270×393×665(mm)
重量	約 6kg (設置用固定金属含む)
通信	内部 RS485 x 3 本 (右腕、左腕、頭部 + 胴体)、USB3.0 x 2 本
内蔵モーター	ROBOTIS 製 XM430-W350-R, XM540-W270-R, XM540-W150-R 搭載
電源	12V12.5A 150W 給電
筐体	3Dプリンタ仕上げ
価格	300 万円 (税別)

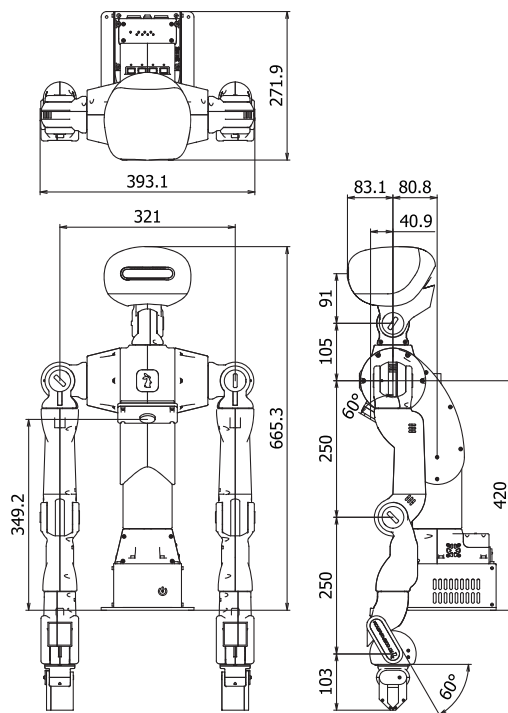
※改良その他の事情により、仕様および価格は予告なく変更になる場合がございます。あらかじめご了承ください。

## ROS画面イメージ

ROS使用時のイメージ図。  
表示されるロボットは赤白カラーリングになります。



## Sciurus17 寸法仕様



オプション：専用移動電動台車、その他センサー類対応。  
別途ご相談下さい。

お問い合わせはこちらまで

<https://www.rt-net.jp/products/sciurus17>  
sales@rt-net.jp

