

掲載情報



オーム社「ロボコンマガジン」にて特集されました

「ロボコンマガジン」2019年9月号(2019年8月16日発売)にてFOOMA JAPAN2019(国際食品工業展)における弊社出展の様子が紹介されました。Sciurus17をベースにした協働ロボット「Foodly」が工場のラインで人と共に働くことをイメージした展示です。大変多くの方に興味を持っていただいた様子とともに人とロボットが共に働くことができる未来の工場をぜひご覧ください。

- ・特集 ロボットが起す 食品産業革命
- ・Focus NHK学生ロボコンレポート
知能ロボットコンテストレポート など

「ロボコンマガジン」2019年9月号
本体価格 1,200円(税別)

人材募集

アールティは経験者、新卒共に人材を募集しています。詳しくはコーポレートサイト採用情報をご覧ください

経験者

国内外教育事業営業職
製造エンジニア
ソフトエンジニア
法務事務

新卒(エンジニア)

マシンビジョン
マニピュレータ
製造
スーパーフルスタックエンジニアに
育てます

新卒(総合)

セールス&マーケティング
ビジネスマネジメント&ファイナンス
リーガル&ライセンス
クリエイティブスタッフ

採用情報



出展・協賛イベント

9月3日-7日	第37回日本ロボット学会学術講演会	早稲田大学(東京・新宿)
9月8日	第37回マイクロマウス東日本地区大会	パシフィコ横浜(神奈川・横浜)
9月24日-25日	ROSConJP2019 事前登録締切 2019年9月17日	国際ファッションセンタービル(東京・両国)
10月20日	第34回全日本学生マイクロマウス大会	明星大学(東京・日野市)
10月31日-11月1日	ROSCon Macau 2019	Conrad Macao(Macao, China)
11月4日-8日	IROS2019 Macau	The Venetian Macao(Macao, China)
11月30日-12月1日	第40回全日本マイクロマウス大会	東京工芸大学(神奈川・厚木)
12月12日-14日	第20回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会	サンポート高松(香川・高松)
12月18日-21日	2019国際ロボット展	東京ビッグサイト(東京・有明)
12月21日-22日	国際ロボットハイスクール2019	東京ビッグサイト(東京・有明)



こんな未来がすぐそこにお弁当工場から揚げを盛り付けるロボット



マニピュレータ特集



ロボット研究・開発者のベストパートナー

近い将来、ロボットが人と並んで共に作業する時代がやってきます。
展示会やメディアでも注目を浴びているアールティの協働ロボット。
未来を現実にする研究開発にお役立て下さい。

CRANE-X7 (クラインエックスセブン)

研究開発・学習に特化した
7軸ロボットアーム

ROSに対応したコンパクトなロボットアームです。
7軸で直交軸設計の為、プログラム次第で人の腕のような柔軟な動作を行うことが可能です。
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。
運動学の学習に、当製品を活用できる教科書と副読本が発売予定です。



■価格 90万円(税別)
(受注生産品)

2019年10月から8%から10%へ増税予定です。
来年の予算を申請する際には増税分を加味して申請して下さい。

仕様・詳細は「クラインX7」で検索

特徴

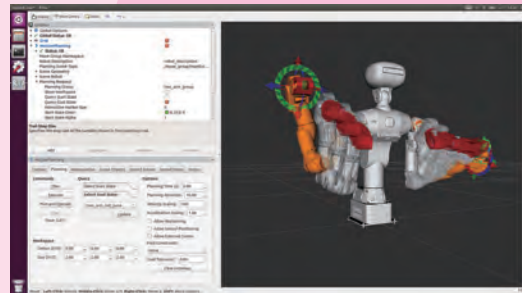
開発環境

ご用意いただいたパソコンと、同梱された電源・通信ケーブルのみで開封後すぐにお使いいただけます。
※OSはLinuxを推奨



GitHubでオープンソース化

Sciurus17 XYZの座標、色・顔のトラッキングのサンプルプログラムを公開中です。
CRANE-X7 重力補償のサンプルプログラムを近日公開予定です。



安全設計

軽量・けがをしない
軽量で当たっても衝撃が少なく、指を挟む部分がないことを目指して設計されています。



Sciurus17 (シューラスセブンティーン)

協働ロボットの研究開発に特化した
17軸人型ロボット

2つのカメラを搭載した17軸ロボットで両手を使ったタスクや軽作業の研究に最適です。
3次元距離カメラを搭載し、画像処理と位置認識を合わせた複合的な研究も可能となりました。
位置・速度・電流(トルク)制御がサーボモータ内部のモード切替で選択できます。



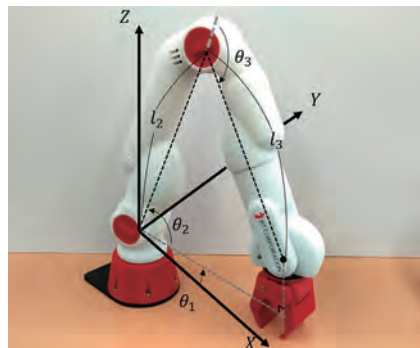
■価格 300万円(税別)
(受注生産品)

2019年10月から8%から10%へ増税予定です。
来年の予算を申請する際には増税分を加味して申請して下さい。

仕様・詳細は「シューラスセブンティーン」で検索



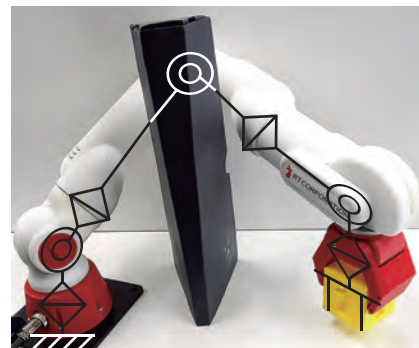
CRANE-X7を使った研究開発例



①運動学&動力学の学習
手軽に実機を使って運動学&動力学が学べます。

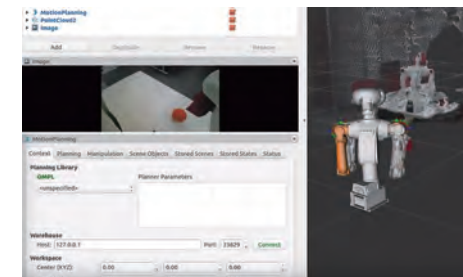


②動力学を使った研究
位置指令だけでなく、電流指令が可能なので、動力学を使った研究ができます。



③障害物を回避する研究
7軸構成を活かし、障害物を回避しながら対象物にアクセスできます。

Sciurus17を使った研究開発例



①画像処理とマニピュレータの連携
頭と胸に搭載したカメラで状況判断・行動をさせる研究が可能です。



②両腕と腰を使用した研究
両腕を同時に動かすのももちろん、腰と連携した動作が可能です。



③インタラクションの研究
人とロボットが互いに触れ合うアプリケーション構築の研究に活用できます。