

株式会社アールティ
製品総合カタログ
2023

目次

人型ロボット

Gorilla	4
Bonobo.....	6
MuriQui	8
Sciurus17	10

アーム型ロボット

CRANE-X7	12
CRANE+ V2	14

車輪型ロボット

Raspberry Pi Mouse V3	16
Jetson Nano Mouse	18
Pi:Co Classic3.....	20
トレーニングトレーサー	22

センサ類

USB 出力 9 軸 IMU センサモジュール	24
Alchip V3.....	25
ショップ購入方法案内	26
ブログ.....	27
サービス紹介.....	28

Life With Robot

※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。
※本カタログで記載されている会社名、製品名は、各社の登録商標または商標です。



Gorilla

製品ページ URL
<https://rt-net.jp/products/gorilla/>



研究開発用人型ロボット



※設計都合により変更になる可能性があります。

Gorilla は、サービスロボットや歩行ロボットの研究開発用人型ロボットです。
100W、200W のモータを採用しており、パワフルな動作が可能です。
ROBOTIS 社の「THORMANG3 (販売終了)」のリソースを利用して製造販売しています。

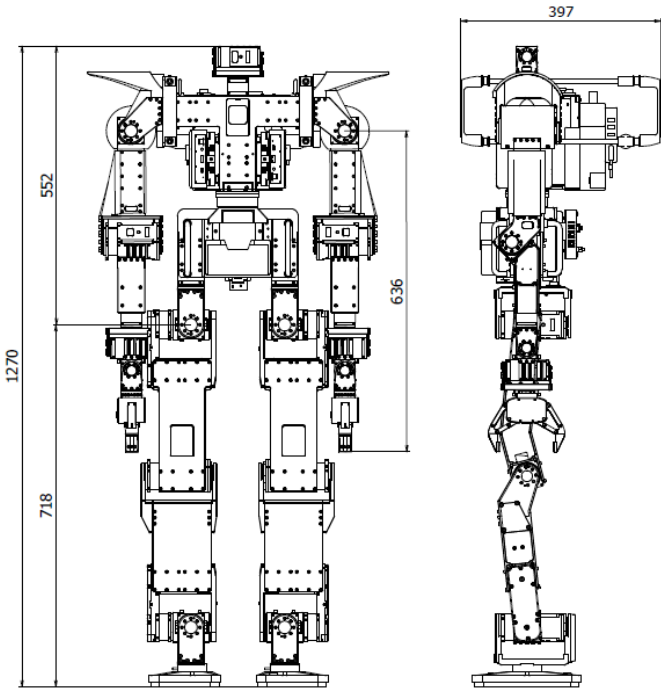
型番	RT-T3-R	価格	お問い合わせください
納期	受注生産品	納期約 6 か月	

特 長

- 人型ロボットの研究開発に最適**
平地における 2 足歩行制御サンプルプログラムを用意。オプションでカメラや LiDAR も搭載可能です。
丈夫なアルミフレーム製でパワフルなヒューマノイドロボットです。
- 制御モードの選択**
THORMANG3 で提供されている ROS パッケージ (歩行制御のプログラムや手足を動かす GUI アプリなど) を ROS Noetic に対応させています。
- オープンプラットフォーム**
Gorilla のハードウェアとソフトウェア情報は公開予定です。
ROBOTIS 社「THORMANG3」のオープンプラットフォーム情報をベースとし、アールティが公開、サポートを行います。

仕様

型番	RT-T3-R
動作速度	内蔵モータの仕様を参照
可搬重量	未定
自由度	29 (ハンド別)
軸数	頭 2 軸、右腕 7、左腕 7、腰 1、右足 6、左足 6、計 29 軸 (別軸 : 右手 1、左手 1)
内蔵モータ	ROBOTIS 社製 PH54-200-S500-R (200W)、PH54-100-S500-R (100W)、PH42-020-S300-R (20W)
モータ通信	USB-RS485 変換 × 4 バス (右腕+胴体、左腕+頭、右足、左足)
コンピュータ	Intel NUC with Intel Core i5 Processor × 2 (DDR4 RAM 8GB / M.2 SSD 128GB)
無線 LAN ルータ	NEC Aterm WG2600HP4
センサ	F/T : ATi Mini58-SI-2800-120 × 2 IMU : MicroStrain 3DM-GX5-25 × 1
バッテリー	22V 22000mAh × 1 18.5V 11000mAh × 1 (連続稼働 30 分程度の容量を目安)
サイズ (幅、奥行、高さ)	595 × 397 × 1270mm (高さ : 首ピッチ軸サーボモータまで)
本体重量	約 46.8kg (バッテリーを含む)
カメラ	オプション
筐体ボディ	アルミフレーム
対応 OS	Ubuntu
外部インターフェース	USB2.0、LAN、Wi-Fi



セット内容

- Gorilla (組立済) 本体
- 本体付属品 (予備バッテリーセット、バッテリー充電器、安定化電源セット、メンテナンスキット、USB メモリ (ソフトウェア同封) 他)
- 吊り下げ装置一式

オプション

頭部にはオプションでカメラやセンサを搭載可能。
詳細はお問合せください。

Bonobo 研究用ティーンサイズヒューマノイド ロボット

コンパクト&軽量で持ち運び、稼働中の運用が楽なものをお求めの方、アームやボディを手で実際に触って体感しながら研究開発を進めたい方には、Bonobo がおすすめです。



人型

アーム型

車輪型

センサ類

人型

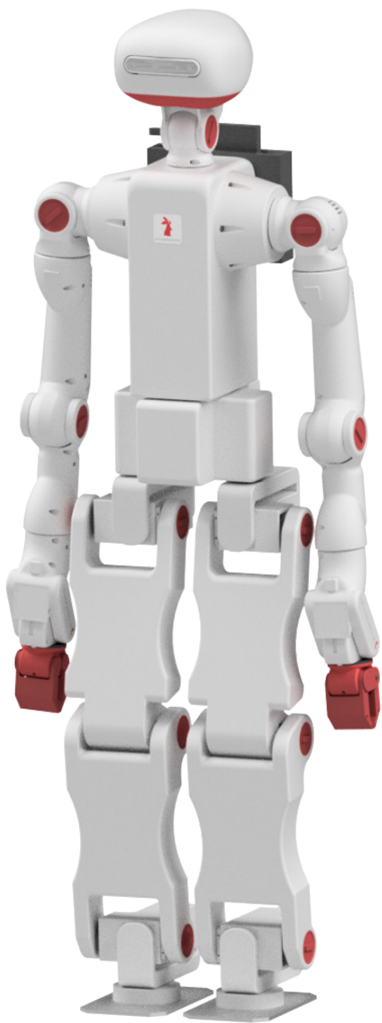
アーム型

車輪型

センサ類



研究開発用ティーンサイズ人型ロボット



※ 開発中のイメージです。
設計都合により変更になる可能性があります。

Bonobo は、2 足歩行可能な研究開発用人型ロボットです。外装は 3D プリンタ製で身長 120cm のコンパクトサイズのため、比較的に安全にお使いいただけます。本製品は受注生産品です。

型番
RT-Bonobo

納期
約 6 か月

価格
お問い合わせください

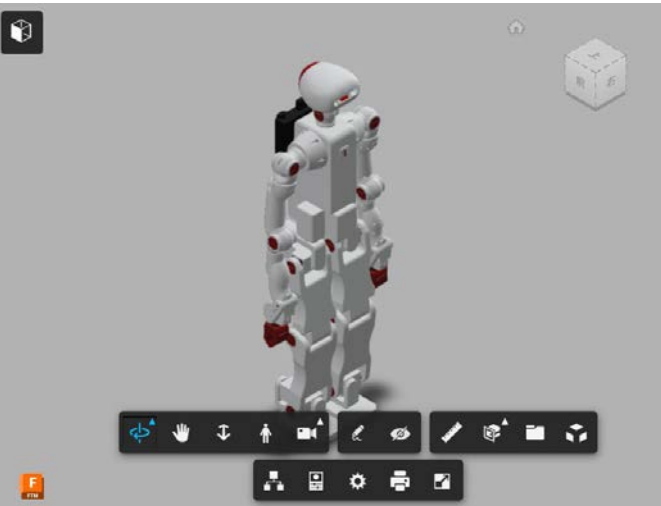
特 長

- 人型ロボットの研究開発に最適**
平地における 2 足歩行制御サンプルプログラムを用意。頭部にはデプスカメラを標準搭載しており、対象物の認識や障害物回避の腕の軌道生成などが開発できます。オプションでマイクやスピーカーも搭載可能です。
- 制御モードの選択**
位置・速度・トルク（電流）制御がモード切替で選べます。
- 本質安全設計**
全関節 80w 以下のモータを使用し、挟み込みを防止する本質安全設計。外装は 3D プリンタ製で重量は約 15kg と軽量のボディで研究者 1 人でも安全にお使いいただけます。

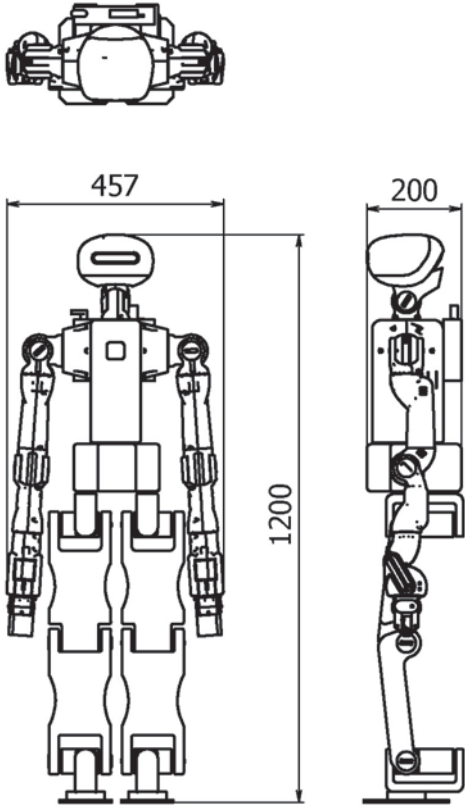
仕 様

型番	RT-Bonobo
動作速度	内蔵モータの仕様を参照
可搬重量	約 0.5kg
自由度	29（ハンド別）
軸数	頭部 2、右腕 7、左腕 7、腰 1、右足 6、左足 6、計 29 軸（別軸：右手 1、左手 1）
内蔵モータ	ROBOTIS 製 PH42-020-S300-R、XH540-V270-R、XH540-V150-R、XH430-V350-R
モータ通信	Raspberry Pi 4 Model B UART-RS485 × 5（右腕、左腕、右足、左足、頭 + 胴体）
コンピュータ	画像処理：NVIDIA 社製 Jetson Xavier NX × 1 モータ制御：Raspberry Pi 財団製 Raspberry Pi 4 Model B 4GB × 1
無線 LAN ルータ	PA-WX3000HP
センサ	F/T：Pressure sensor × 2 9 軸 IMU センサモジュール
バッテリー	22V 10000mAh 以上 × 1（連続稼働 30 分以上の容量を目安）
サイズ（幅、奥行、高さ）	457 × 200 × 1200mm
本体重量	約 15kg（バッテリーを含む）
カメラ	Intel 社製 Realsense D415
筐体ボディ	3D プリンタ仕上げ
対応 OS	Ubuntu
外部インターフェース	USB2.0、USB3.0、LAN、Wi-Fi

※ 3D プリンタ品のため、若干の変色や焦げが見られる場合がありますが、通常の使用には問題ありません。
※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。



製品ページにて Bonobo の 3D データをご覧いただけます。



セット内容

Bonobo 本体
< 付属品 >
予備バッテリーセット、バッテリー充電器、安定化電源 ほか

オプション

マイク & スピーカー付頭部
RT-Sciurus17-OP1
55,000 円（税込）



人型

アーム型

車輪型

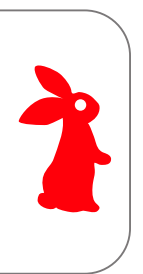
センサ類

人型

アーム型

車輪型

センサ類



人型

アーム型

車輪型

センサ類



※画像はイメージです。外装もカスタマイズが可能です。
仕様やイメージは開発中の情報のため予告なく変更となる場合があります。

Muriqui (ムリキ) は、軸数、センサなどをカスタマイズできる身長約 50cm の人型ロボットです。2024 年 1 月より受注販売を開始しました。※カスタムオーダー品

価格
お問い合わせください

納期
受注生産品 約 2 か月～
※部品のリードタイム等による

特長

ハードウェアについて
AI 開発に対応したソフトウェア開発のしやすさ、開発中や実験中にどこが壊れやすいかを意識した設計とし、壊れにくさを重視しています。

軸数の他、カメラやマイクロフォンなどのセンサ、外装などを要望に応じてカスタマイズ可能です。

ソフトウェアについて
開発環境として ROS 2 に対応。基本ソフトを提供することで開発が始めやすくなっています。シミュレータ環境として Gazebo で Muriqui を動かすための ROS 2 パッケージを提供します。将来的には、物理演算エンジン MuJoCo に対応する予定です。

参考情報	
サイズ	身長 (高さ) 約 50cm
軸数	20 軸～ (カスタム可能)
サンプル	ROS 2 動作サンプル ※将来的に MuJoCo にも対応予定

カスタマイズの相談、お見積りは
こちらのフォームから！
<https://forms.gle/iL6fByfQvq2pHNEr7>



コラム～開発の背景～

いま世界中で物流業界や建設業界をはじめ、軽作業の自動化などで活躍するロボットの開発が望まれ、とくに海外では、AI の進化によって人型ロボットの研究も加速されています。

生成 AI や機械学習の研究者が実世界で動くボディとして研究開発用の人型ロボットを求めている一方、研究室内でも利用しやすいサイズの人型ロボットは流通が少なく手に入りにくいいため、身長約 50cm サイズで二足二腕の歩行可能なロボットの需要があります。

アールティは 2005 年の創業以来、小型 (約 20cm) から大型 (約 150cm) まで多数の二足歩行ロボットの開発、販売実績があります。
アールティにも主に海外から多くの要望が寄せられていることを受け、この度 Muriqui を開発しました。

人型

アーム型

車輪型

センサ類



Sciurus17

製品ページ URL
<https://rt-net.jp/products/sciurus17/>



ROS に対応した研究開発用上半身人型ロボット



Sciurus17 は、17 軸構成の研究用上半身人型ロボットです。頭部に 3 次元距離カメラを搭載し、オプションでマイクやスピーカーの搭載も可能です。サーボモータは位置・速度・電流（トルク）制御に対応しています。ROS に標準対応しており、研究開発に最適です。本製品は受注生産品です。

型番	RT-SCIURUS17	価格	3,300,000 円 (税込)
納期	約2~3か月 ※短納期対応承ります (有償)。詳細はご相談ください。		

特 長

アバターロボットの研究開発	ROS 対応	制御モードの選択	2 指エンドエフェクタ標準搭載
17 軸構成のため、アバターロボットの研究開発に使用することもできます。	ROS 開発用の豊富なサンプルコード集を GitHub で公開しています。シミュレータで動作確認した後に、実機を動かす開発が可能です。ROS 2 にも今後対応予定です。	位置・速度・トルク（電流）制御がモード切替で選べます。サーボモータを直接制御するための C++ ライブラリも公開しています。	セットアップ後、ピックアンドプレースが可能です。

仕様

型番	RT-SCIURUS17
作業有効範囲	直径 1200mm
動作速度	内蔵モータの仕様を参照
可搬重量	約 0.5kg
自由度	17 (ハンド別)
軸数	頭部 2、右腕 7、左腕 7、腰 1、計 17 軸 (別軸：右手 1、左手 1)
内蔵モータ	ROBOTIS 製 XM430-W350-R、XM540-W270-R、XM540-W150-R 搭載
モータ通信	内部 RS485 × 3 本 (右腕、左腕、頭部 + 胴体)、USB3.0 × 2 本
サイズ (幅、奥行、高さ)	270 × 393 × 665mm
本体重量	約 6kg (設置用固定金属含む)
カメラ	Intel 社製 Realsense D415
筐体ボディ	3D プリント仕上げ
対応 OS	Ubuntu
外部インターフェース	USB2.0、USB3.0 × 2、LAN

※ 3D プリント品のため、若干の変色や焦げが見られる場合がありますが、通常の使用には問題ありません。
※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。

マニュアル・サンプルプログラム等
< GitHub で公開 >
・ハードウェア情報
・ROS パッケージ
・ROS サンプル集
・RT マニピュレータ C++ ライブラリとサンプル集

その他マニュアル情報含め、製品ページよりご確認ください。
ソフトウェアの動作環境については各サンプルコード公開ページをご覧ください。



開発事例・サンプル紹介
技術ブログ
<https://www.rt-net.jp/humanoid/archives/tag/sciurus17>

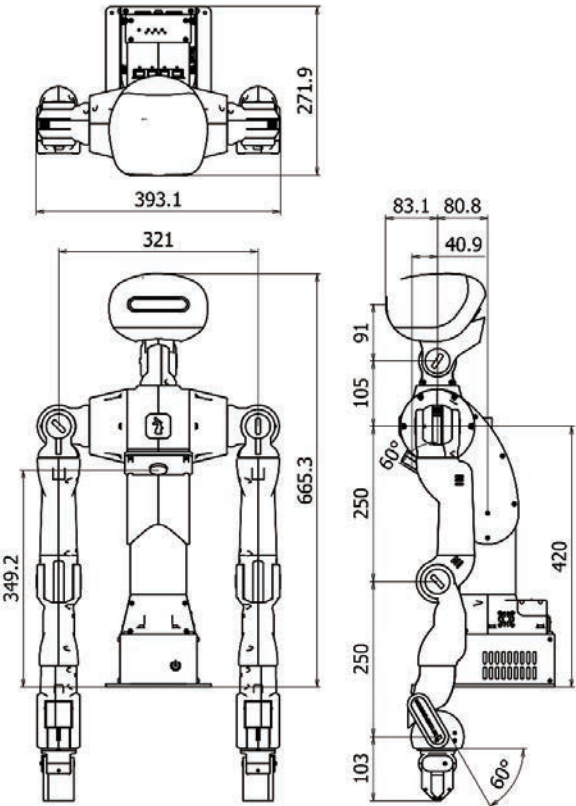


お客様開発事例紹介
ショップブログ
<https://www.rt-shop.jp/blog/archives/tag/sciurus17>



セット内容
Sciurus17 本体
< 付属品 >
ブレーキモードボタン、AC アダプタ、クランプ ほか

オプション
マイク & スピーカー付頭部
RT-Sciurus17-OP1
55,000 円 (税込)





CRANE-X7

ROS / ROS 2 に対応した研究開発用アーム型ロボット

人型

アーム型

車輪型

センサ類



CRANE-X7 は、7 軸構成の研究開発用アーム型ロボットです。
障害物の回避計画や、人の腕のような柔軟な動作を行うことが可能です。サーボモータは位置・速度・電流（トルク）制御に対応しています。ROS / ROS 2 に標準対応しており、研究開発に最適です。
本製品は受注生産品です。

型番
RT-CRANE-X7

価格
990,000 円 (税込)

納期
カラーバリエーション確定後
約 1.5 か月
※短納期対応承ります (有償)。詳細はご相談ください。

特長

- ROS / ROS 2 対応**
ROS 開発用の豊富なサンプルコード集を GitHub で公開しています。シミュレータで動作確認した後に、実機を動かす開発が可能です。
- 制御モードの選択**
位置・速度・トルク（電流）制御がモード切替で選べます。サーボモータを直接制御するための C++ ライブラリも公開しています。
- 2 指エンドエフェクタ標準搭載**
7 軸構成に加え、2 指エンドエフェクタがついています。セットアップ後、ピックアンドプレースが可能です。
- 選べるカラーバリエーション**
研究用途に応じて、各パーツを白、黒、赤、青、黄、緑から選択できます。
(2 色までは通常価格、3 色以上は有償オプション)

仕様

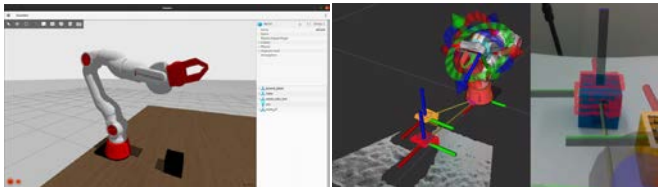
型番	RT-CRANE-X7
作業有効範囲	500 mm
動作速度	内蔵モータの仕様を参照
可搬重量	約 0.5kg
自由度	7
エンドエフェクタ	両開きハンド 1
サイズ	130 × 100 × 708mm (設置用固定金属 5mm 含む)
本体重量	約 1.8kg (設置用固定金属含む)
通信	内部は RS485 通信
外部インターフェース	USB
内蔵モータ	ROBOTIS 社製 XM540-W270-R、XM430-W350-R
電源	12V10A 120W 給電
筐体ボディ	3D プリント仕上げ (カラーカスタマイズオプション有)
対応 OS	Ubuntu

※ 3D プリント品のため、若干の変色や焦げが見られる場合がありますが、通常の使用には問題ありません。
※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。

マニュアル・サンプルプログラム等

- < GitHub で公開 >
- ・ハードウェア情報
 - ・ROS パッケージ
 - ・ROS サンプル集
 - ・RT マニピュレータ C++ ライブラリとサンプル集

その他マニュアル情報含め、製品ページよりご確認ください。
ソフトウェアの動作環境については各サンプルコード公開ページをご覧ください。



開発事例・サンプル紹介

技術ブログ
<https://rt-net.jp/humanoid/archives/tag/crane-x7>



お客様開発事例紹介

ショップブログ
<https://www.rt-shop.jp/blog/archives/tag/crane-x7>

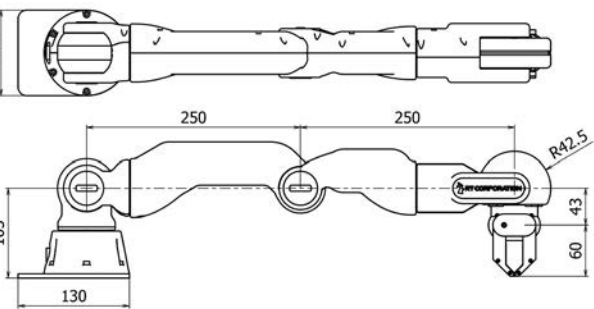


セット内容

CRANE-X7 本体
< 付属品 >
ブレーキモードボタン、AC アダプタ、クランプ ほか

製品ページ URL

<https://rt-net.jp/products/crane-x7/>



オプション

- 使用カラー追加
1 色追加につき 33,000 円 (税込)
- ロゴ無し
33,000 円 (税込)
- オリジナルロゴ入れ
88,000 円 (税込)

その他カスタマイズとして高トルクのモーターへの変更や、ハンドへの力覚センサの取り付けも可能です。
詳細はお問い合わせください。

その他

Intel 社製 RealSense
デプスカメラ D435 用の
マウンタ設計情報も
GitHub で公開しています。



人型

アーム型

車輪型

センサ類



CRANE+ V2

製品ページ URL
<https://rt-net.jp/products/cranev2/>



ROS / ROS 2 に対応した教育用アーム型ロボット



CRANE+ V2 は、4 軸構成の教育用アーム型ロボットです。ROS / ROS 2 に対応しており、アーム型ロボットを使った簡単なロボットシステムの研究開発にお使いいただけます。

型番 RT-CRANEP-V2C 価格 72,600 円 (税込)

特 長

ROS / ROS 2 対応
ROS 開発用の豊富なサンプルコード集を GitHub で公開しています。シミュレータで動作確認した後に、実機を動かす開発が可能です。

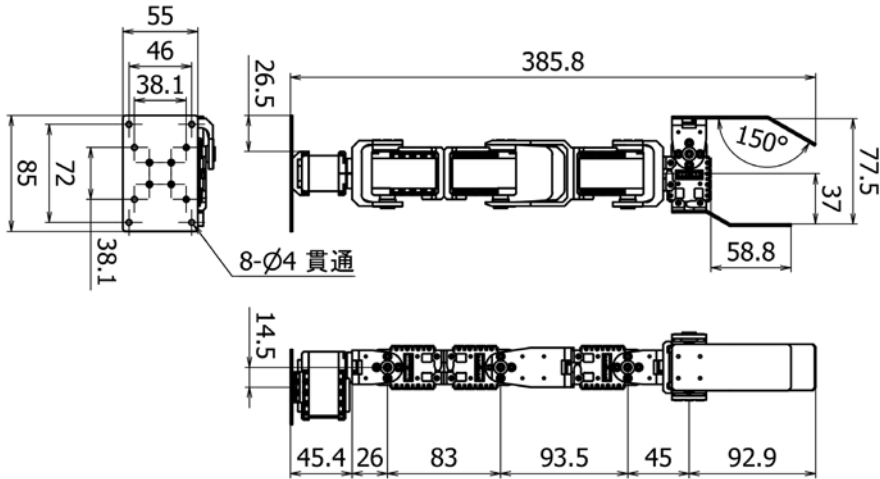
ソフトウェアチュートリアルを公開
サンプルプログラム (ROS 2) の実行手順を掲載しています。今後セットアップ方法なども追加し、初学者でも動かしやすいチュートリアルとして更新予定です。

教材に最適
4 軸構成のため、手計算で逆運動学を学べます。ダイレクトティーチング等、DYNAMIXEL SDK を用いたソフトウェア開発も可能です。卓上で動かせる小型軽量サイズで、授業や研修にも使えます。

仕様

型番	RT-CRANEP-V2C
作業有効範囲	176 mm
動作速度	内蔵モータの仕様を参照
可搬重量	約 80g
自由度	4
エンドエフェクタ	片開きハンド 1
サイズ	85 × 65 × 385mm (設置用固定金属板含む)
本体重量	約 412g (ケーブルと樹脂パーツの重量にばらつきがあります)
通信	内部は TTL 通信
外部インターフェース	USB
内蔵モータ	ROBOTIS 社製 AX-12A
電源	12V5A 60W 給電
対応 OS	Ubuntu

※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。



マニュアル・サンプルプログラム等

- < GitHub で公開 >
- ・ ROS パッケージ
- ・ ROS サンプル集

その他マニュアル情報含め、製品ページよりご確認ください。ソフトウェアの動作環境については各サンプルコード公開ページをご覧ください。

開発事例・サンプル紹介

技術ブログ
<https://rt-net.jp/humanoid/archives/tag/cranev2>

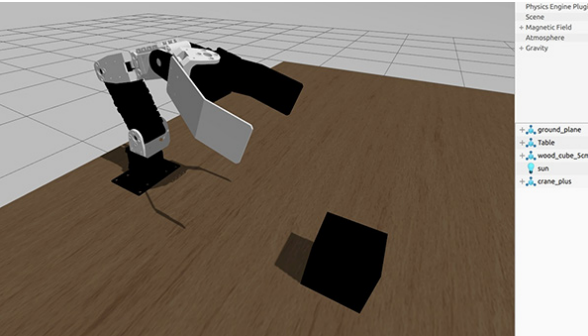


セット内容

CRANE+ V2 本体
< 付属品 >
PC 接続用アダプタ、電源供給用アダプタ ほか
※ AC アダプタは別売です。

オプション

ロボット用 AC アダプタ
-12V5A
4,400 円 (税込)



人型

アーム型

車輪型

センサ類

人型

アーム型

車輪型

センサ類



Raspberry Pi Mouse V3

製品ページ URL
<https://rt-net.jp/products/raspberrypimousev3/>



ROS / ROS 2 に対応した教育・研究開発用車輪型ロボット

人型

アーム型

車輪型

センサ類



Raspberry Pi Mouse V3は、Raspberry Pi を使った教育・研究開発用車輪型ロボットです。ROS / ROS 2 に対応しており、ROS を使った移動ロボット制御の学習や研究開発用途でお使いいただけます。

型番	価格
フルキット	
RT-RASPIMOUSE-V3-Full	90,200 円 (税込)
Raspberry Pi なし	
RT-RASPIMOUSE-V3	66,000 円 (税込)

特 長

ROS / ROS 2 対応

ROS 開発用の豊富なサンプルコード集を GitHub で公開しています。サンプルを活用することで ROS 開発が手軽に始められます。

ソフトウェアチュートリアルを公開

デバイスドライバのインストールからサンプルプログラムの実行まで、画像や動画付きで使い方や流れを確認できるため、初学者でもロボットを動かしやすくなっています。

オプションキットによる機能拡張

別売のオプションキットを取り付けることにより、カメラを用いた画像認識や測域センサを用いた地図作成などが可能です。

仕様

型番	RT-RASPIMOUSE-V3 / RT-RASPIMOUSE-V3-Full
最高速度	約 0.9m/s
本体重量	約 740g (バッテリー含む)
ペイロード	約 2kg
サイズ	130 × 100 × 83mm
タイヤ直径	48mm
モータ	4 層ステッピングモータ× 2
回転検出	パルスカウンタ (ステッピングモータドライバへのパルス指令を積算)
駆動方式	二輪駆動
バッテリー	リチウムポリマー (LiPo) バッテリ 3 セル 1000mAh
CPU	Raspberry Pi 財団製 Raspberry Pi 3 Model B (フルキットの場合のみ付属)
対応 OS	Ubuntu / Raspberry Pi OS
ミドルウェア	ROS / ROS 2 対応
インターフェイス	LED × 4、プッシュボタン× 3、ブザー× 1

※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。

マニュアル・サンプルプログラム等

- < GitHub で公開 >
- ・デバイスドライバ
 - ・Raspberry Pi Mouse 制御用 ROS パッケージ
 - ・Raspberry Pi Mouse の ROS サンプル集

その他マニュアル情報含め、製品ページよりご確認ください。
ソフトウェアの動作環境については各サンプルコード公開ページをご覧ください。

開発事例・サンプル紹介

技術ブログ
<https://rt-net.jp/mobility/archives/tag/raspberry-pi-mouse>



セット内容

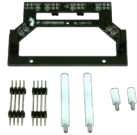
フルキット
Raspberry Pi Mouse V3 本体
Raspberry Pi 3B (OS 入り microSD 16GB)
<付属品>
リチウムポリマー (LiPo) バッテリ 1000mAh、LiPo 充電器 ほか

Raspberry Pi なし

Raspberry Pi Mouse V3 本体
<付属品>
リチウムポリマー (LiPo) バッテリ 1000mAh
※ Raspberry Pi、充電器、AC アダプタは別売です。

オプション

Raspberry Pi Mouse オプションキット No.3 [ライトレース]
8,800 円 (税込)



Raspberry Pi Mouse オプションキット No.4 [Web カメラマウント]
763 円 (税込)



Raspberry Pi Mouse オプションキット No.7 [Raspberry Pi4 用コネクタ]
5,500 円 (税込)



Raspberry Pi Mouse オプションキット No.8 [マルチ LiDAR マウント]
5,500 円 (税込)



ロボット用充電器セット 12V5A
8,250 円 (税込)



E-learning 教材「ラズパイマウス講習動画」

Raspberry Pi Mouse V3 のセットアップから ROS の導入、カメラ、測域センサを使った拡張方法までレベル別に解説する E-learning 動画をご用意しています。
内容や各パッケージの価格など、詳しくは特設ページをご覧ください。
<https://rt-net.jp/service/e-learning-rpre/>



人型

アーム型

車輪型

センサ類



Jetson Nano Mouse

製品ページ URL
<https://rt-net.jp/products/jetson-nano-mouse/>



AI × ロボット制御に適した教育・研究開発用車輪型ロボット

人型

アーム型

車輪型

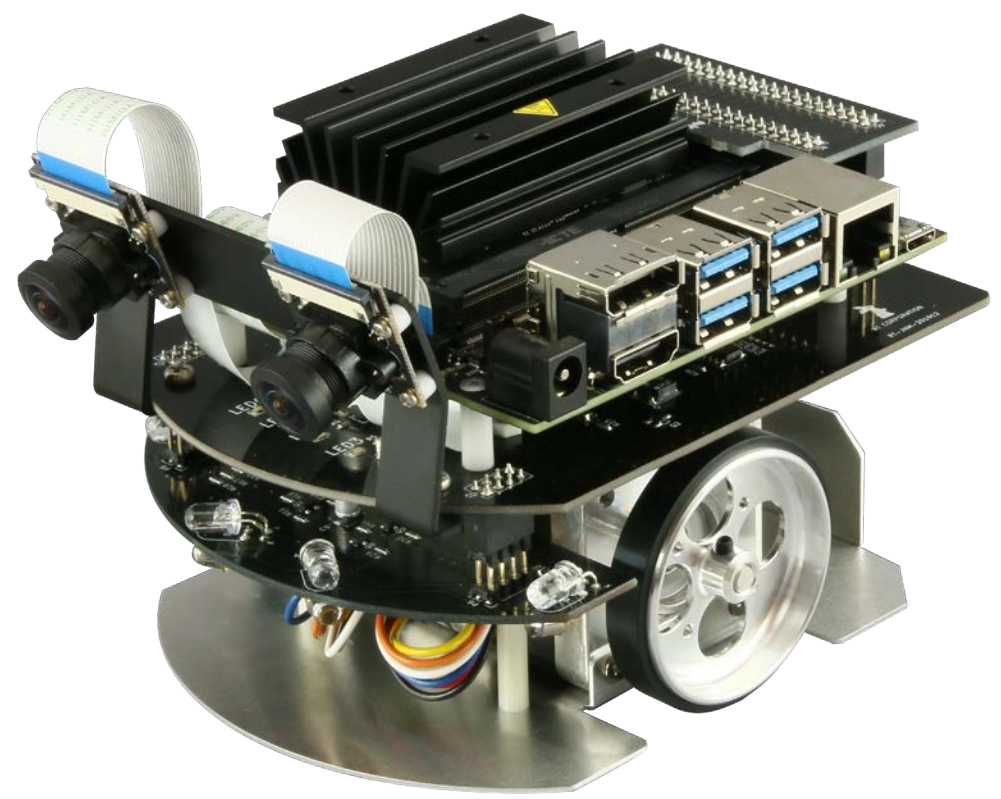
センサ類

人型

アーム型

車輪型

センサ類



Jetson Nano Mouse は、AI 関連技術とロボット制御技術を同時に学ぶことができる組み立て済の教育・研究開発用車輪型ロボットです。
広角カメラ 2 台を前方に搭載しており、Jetson Nano の性能を活かして AGV や自動運転で用いる技術に関して研究開発を行うことができます。

型番	価格
RT-JetsonNanoMouse	77,000 円 (税込)
数量限定フルキット RT-JetsonNanoMouse-Full	121,500 円 (税込)

特長

メインボードに Jetson Nano を採用
高性能な GPU による処理能力を活かして、機械学習や画像処理技術を使ったロボット制御に関する研究開発が可能です。

ROS / ROS 2 対応
ROS 開発用の豊富なサンプルコード集を GitHub で公開しています。Raspberry Pi Mouse と互換性があり、Raspberry Pi Mouse のソフトウェア資産の活用が可能です。

ソフトウェアチュートリアルを公開
デバイスドライバのインストールからサンプルプログラムの実行まで、画像や動画付きで使い方や流れを確認できるため、初学者でもロボットを動かすやすくなっています。

仕様

型番	RT-JetsonNanoMouse
最高速度	約 0.9m/s
本体重量	約 860g (カメラ、バッテリー含む)
ペイロード	約 2kg
サイズ	150 × 100 × 100mm
タイヤ直径	48mm
モータ	4 層ステッピングモータ× 2
回転検出	パルスカウンタ (ステッピングモータドライバへのパルス指令を積算)
駆動方式	二輪駆動
バッテリー	リチウムポリマー (LiPo) バッテリ 3 セル 1000mAh
CPU	NVIDIA 社製 Jetson Nano
対応 OS	JetPack
ミドルウェア	ROS / ROS 2 対応
インターフェイス	LED × 4、プッシュボタン× 3、ブザー× 1

※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。

マニュアル・サンプルプログラム等

< GitHub で公開 >
・デバイスドライバ
・Jupyter Notebook 集
・ROS パッケージ (Raspberry Pi Mouse)
・ROS サンプル集 (Raspberry Pi Mouse)
※ Raspberry Pi Mouse と互換性があるため、Jetson Nano Mouse でも活用可能

その他マニュアル情報含め、製品ページよりご確認いただけます。
ソフトウェアの動作環境については各サンプルコード公開ページをご覧ください。

開発事例・サンプル紹介

技術ブログ
<https://rt-net.jp/mobility/archives/tag/jetson-nano-mouse>



お客様開発事例紹介

ショップブログ
https://www.rt-shop.jp/blog/archives/tag/jetson_nano_mouse



オプション

Jetson Nano Mouse オプションキット
No.1 (マルチ LiDAR マウント)
5,500 円 (税込)



Raspberry Pi Mouse オプションキット
No.4 [Web カメラマウント]
763 円 (税込)



ロボット用充電器セット 12V5A
8,250 円 (税込)



セット内容

Jetson Nano Mouse 本体 (カメラユニット組み立て済)
< 付属品 >
リチウムポリマー (LiPo) バッテリ 1000mAh
※メインボードの Jetson Nano、充電器、AC アダプタは別売です。

※メインボードは Jetson Nano 開発者キット B01 をご購入下さい。そのほかの低価格版の Jetson Nano 開発者キットや古いバージョンの開発者キットではカメラ等一部の機能が使用できません。

数量限定フルキット



メインボードの Jetson Nano や充電器などがセットになった Jetson Nano Mouse フルキット (数量限定) も販売中です。
121,500 円 (税込)



Pi:Co Classic3

製品ページ URL
<https://rt-net.jp/products/pico-classic3/>



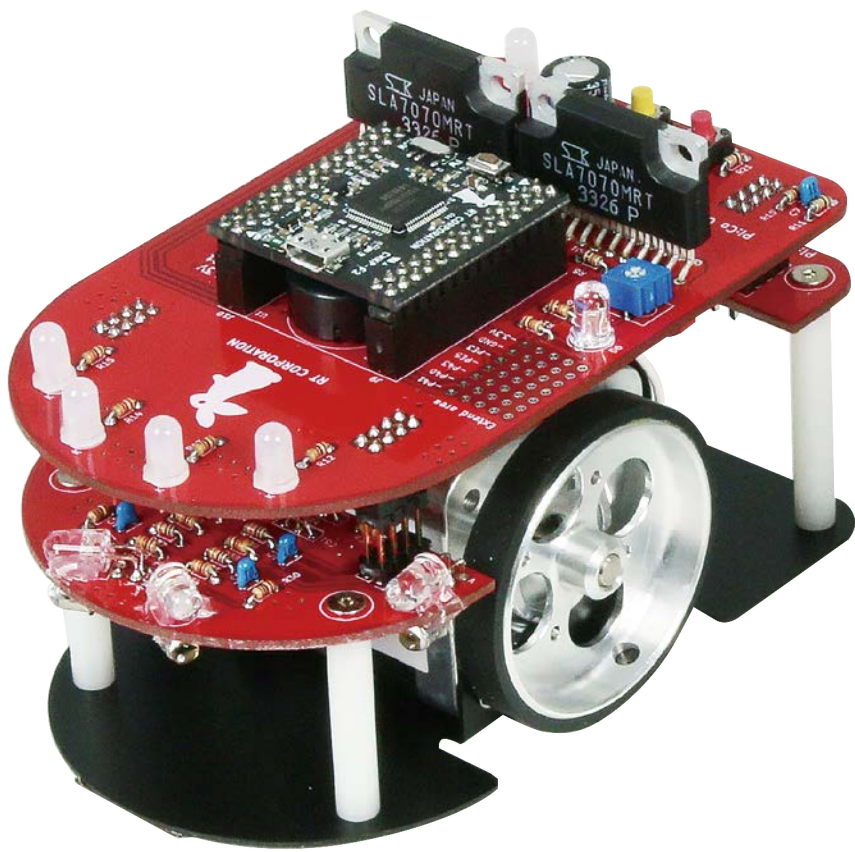
ロボット製作の基礎を学べる教育学習キット

人型

アーム型

車輪型

センサ類



Pi:Co Classic3 は、人工知能・マイコン・メカ・電気など、ロボット制作の基礎を幅広く学べる組み立てロボットキットです。マイクロマウスのクラシック競技規格に準拠して設計されています。サンプルプログラムを用いて大会出場も可能です。

マイクロマウスは公益財団法人ニューテクノロジー振興財団の登録商標です。

特長

初心者から取り組めるキット構成
はんだ付け、プログラムの書き込み、電子回路・走行制御などを解説した写真付きの電子マニュアルや、サンプルプログラムが付属。また、ハードウェア情報も購入者向けに公開しているため、機体をカスタマイズでき、より発展的な学習も可能です。

サンプルプログラム
プログラミングの基礎から各ステップを用意し、最終的には迷路攻略が可能なアルゴリズムの教材を提供。CS+ で開発できます。

ロボット製作の学習に最適
AI 技術や自動運転の基礎となる、センサ・モータを駆使する迷路解析アルゴリズムを学べます。

型番
RT-PC003
価格
50,600 円 (税込)

仕様

型番	RT-PC003
本体重量	約 520g (バッテリー含む)
サイズ	120 × 73 × 80mm
タイヤ直径	48mm
モータ	4 層ステッピングモータ × 2
駆動方式	二輪駆動
バッテリー	リチウムポリマー (LiPo) バッテリ 3 セル 1000mAh
CPU	ルネサス エレクトロニクス社製 RX631
開発環境 OS	Windows
インターフェイス	LED × 4、プッシュボタン × 2、ブザー × 1、フォトトランジスタ (ST-1KL3A)

※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。

マニュアル・サンプルプログラム等

- <購入者限定>
- ・ハードウェア情報
 - ・解説マニュアル (組み立て～サンプル解説)
 - ・C/C++ サンプルプログラム

ソフトウェアの動作環境についてはマニュアルをご覧ください。

教科書

マイクロマウスではじめよう
ロボットプログラミング入門
2,860 円 (税込)



社員研修での活用事例紹介

技術ブログ
<https://rt-net.jp/mobility/archives/tag/pico-classic3>

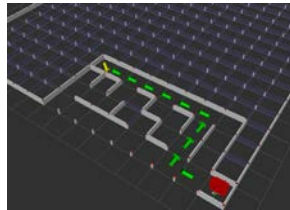


セット内容

Pi:Co Classic3 組み立て部品一式
<付属品>
リチウムポリマー (LiPo) バッテリ 1000mAh、USB ケーブル、はんだ練習用基板 ほか
※充電器、AC アダプタは別売です。

オプション

Pi:Co Classic3 オプションキット
No.1 (ESP32-S3 マイコンボード)
入門テキストあり 11,550 円 (税込)
入門テキストなし 9,900 円 (税込)



ロボット用充電器セット 12V5A
8,250 円 (税込)



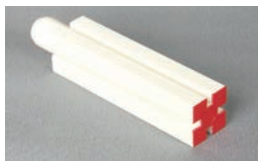
クラシックマイクロマウス
迷路用ベース 4 × 4
22,000 円 (税込)



クラシックマイクロマウス
迷路用壁
550 円 (税込)



クラシックマイクロマウス
迷路用柱
440 円 (税込)



人型

アーム型

車輪型

センサ類



トレーニングトレーサー

製品ページ URL
<https://rt-net.jp/products/rt-tracer/>



ロボット製作の基礎を学べる教育学習キット



トレーニングトレーサーは人工知能・マイコン・メカ・電気など、ロボット制作の基礎を幅広く学べる組み立てロボットキットです。
ロボットレース（ライントレース）競技に準拠して設計されています。

ロボットレースは公益財団法人ニューテクノロジー振興財団の登録商標です。

特長

初心者から取り組めるキット構成
はんだ付けの仕方からプログラムの書き込み方、電子回路、走行制御などを丁寧に解説した写真付きの電子マニュアルや、サンプルプログラムが付属。
ビニールテープで走行コースを作成できるため、在宅での学習に適しています。

サンプルプログラム
プログラミングの基礎から各ステップを用意し、ロボットレース競技への参加が出来るレベルまでのサンプルプログラムを提供。Arduino IDEで開発できます。

教材や研修に最適
自動運転、AGV（自動搬送車）に必要なセンシング、走行制御など、多くの技術要素を盛り込んだロボット教材として、企業の研修にも使われています。

型番
RT-TRACER
価格
39,600 円 (税込)

仕様

型番	RT-TRACER
本体重量	約 140g (バッテリー含む)
サイズ	115 × 130 × 45mm
タイヤ直径	約 21mm
モータ	DC モータ (MK06-4.5)
回転検出	磁気式エンコーダ (モーター一体型)
駆動方式	二輪駆動
バッテリー	単 4 乾電池 1.5V × 4 本
CPU	ST マイクロエレクトロニクス社製 NUCLEO-F303K8
開発環境 OS	Windows / Ubuntu / macOS
インターフェイス	LED × 1、プッシュボタン × 2、ブザー × 1、フォトリフレクタ (LBR-127HLD)、9 軸 IMU (BMX055)

※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。

マニュアル・サンプルプログラム等

< GitHub で公開 >
・回路図
・Arduino サンプルスケッチ

< 購入者限定 >
・解説マニュアル

ソフトウェアの動作環境についてはマニュアルをご覧ください。

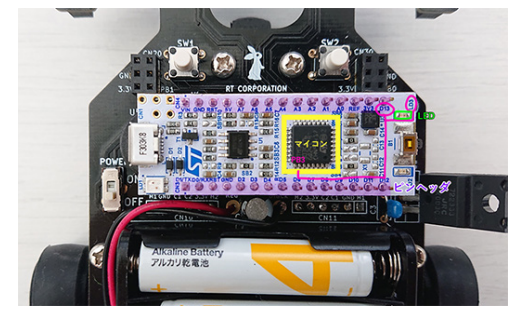
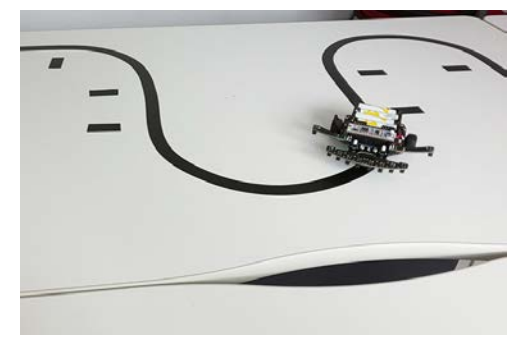
社員研修での活用事例紹介 技術ブログ

<https://rt-net.jp/mobility/archives/tag/tracer>



セット内容

トレーニングトレーサー組み立て部品一式
< 付属品 >
USB A-microB ケーブル ほか



人型

アーム型

車輪型

センサ類

人型

アーム型

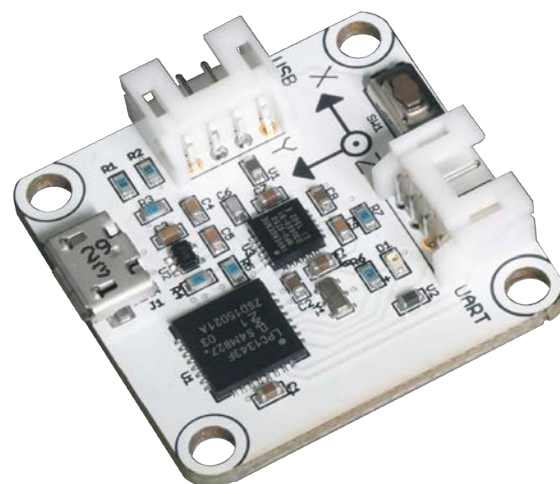
車輪型

センサ類



USB出力9軸IMUセンサモジュール

幅広く活用できる9軸センサモジュール



製品ページ URL

<https://rt-net.jp/products/usb9imu/>



型番

RT-USB-9axisIMU2

価格

22,000 円 (税込)

セット内容

USB 出力 9 軸 IMU センサモジュール本体

USB 出力 9 軸 IMU センサモジュールは InvenSense 社製の 9 軸センサ (3 軸加速度、3 軸ジャイロ、3 軸コンパス) MPU-9250 を使用したセンサモジュールです。
幅広い製品の設計開発段階でお使いいただけます。

特 長

ROS /ROS 2 対応

ROS パッケージを GitHub で公開しているため、ROS システムにそのまま組み込めます。

基板の実用性

本モジュール上に 9 軸センサとマイコンを実装し、センサデータの取得とデータの処理が 1 枚の基板で実現します。

インターフェース

USB と UART があり、マイコン側にサンプルプログラムが書き込まれているため、接続してすぐセンサ値を取得することが可能です。

仕様

型番	RT-USB-9axisIMU2
本体重量	約 4g
センサ	InvenSense 社製 MPU-9250
サンプリングレート	100Hz
ローパスフィルタ	100Hz 以上カット
マイコン	NXP セミコンダクターズ社製 LPC1343
測定レンジ	最大 MPU9250 レンジに設定
サイズ	30 × 30mm
データ出力形式	Binary 出力または ASCII 出力
インターフェース	USB または UART(※ UART 接続時は Binary 出力のみ利用可能)
電源	USB バスパワー (5.0V)

※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。

マニュアル・サンプルプログラム等

< GitHub で公開 >
・サンプルプログラム
・ROS パッケージ

開発事例・サンプル紹介

技術ブログ
<https://rt-net.jp/mobility/archives/tag/usb9imu>

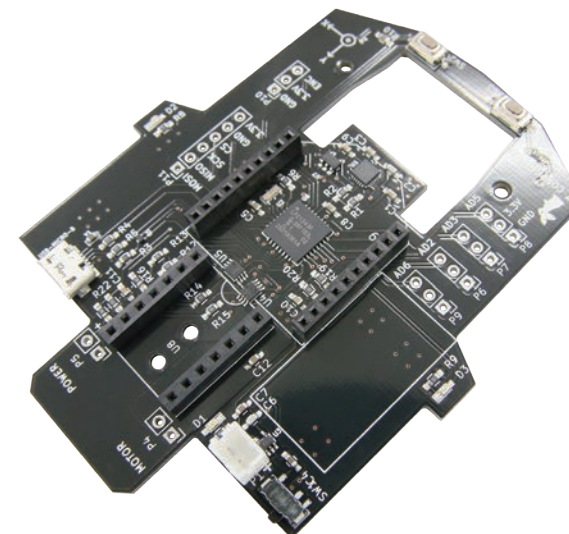


製品ページに Q&A も掲載しています。
ソフトウェアの動作環境については各サンプルコード公開ページをご覧ください。

貴社販売製品への組込み利用をご検討されている方へ
製品ページ記載の案内をご覧ください。

AI Chip V3 9軸IMUセンサ搭載ミニ四駆用制御ボード

自律走行や遠隔操作が可能な「AI ミニ四駆」を実現する制御ボード



製品ページ URL

<https://rt-net.jp/products/ai-chip-v3/>



型番

RT-AICHIP-V3

価格

30,800 円 (税込)

セット内容

AI チップ V3 本体
<付属品>
リチウムポリマーバッテリー 110mAh、充電器 ほか
※ミニ四駆本体と Bluetooth モジュールは別売です。

AI Chip V3 は、ミニ四駆の遠隔操作、自律走行ログ取得などを可能にしたミニ四駆用の制御ボードです。
搭載されたセンサ・マイコンを使うことで自律走行のソフトウェア開発が可能です。
ミニ四駆は株式会社タミヤの登録商標です。

特 長

手軽に AI ミニ四駆化

AI Chip V3 を搭載すると、市販のミニ四駆が「AI ミニ四駆」に。制御マイコン、9 軸 IMU センサにより単独での自律走行が可能となります。

遠隔操作

Bluetooth 経由 (別売オプション) でパソコンや Android 端末から遠隔操作ができます。また、センサ情報を取得し、走行中のミニ四駆やコースの状況を把握できます。

プログラム可能

マイコンのプログラムを開発し、自分で考えた機能や自律走行のプログラムを追加することができます。

仕様

型番	RT-TRACER
本体重量	約 53g
センサ	InvenSense 社製 MPU-9250
サイズ	83 × 65mm
インターフェース	表示インターフェイス: LED × 2、電源用ステータス LED × 1 操作インターフェイス: プッシュスイッチ 2 個
バッテリー	マイコン用: LiPo バッテリー 3.7V110mAh × 1 (付属)
マイコン	NXP セミコンダクターズ社製 LPC1343
モータドライバ	Texas Instruments 社製 DRV8850RGYR
通信 IC	Microchip Technology 社製 RN42XV (技術取得済) の取付可 ※別売
搭載可能機体	ミニ四駆の MA シャーシ ※ミニ四駆本体は別売

※仕様および価格は予告なく変更になる場合があります。

オプション

交換用モータドライバモジュール
(AI チップ V3 用)
3,300 円 (税込)



AI チップ V3 用
Bluetooth モジュール
3,300 円 (税込)



人型

アーム型

車輪型

センサ類

人型

アーム型

車輪型

センサ類

ショップ購入方法案内

RT ROBOT SHOP
<https://www.rt-shop.jp/>



RT ROBOT SHOP

オンラインで見積のご依頼が可能です！

お見積書をメールでお送りします。

<見積依頼方法>

1. 商品をカートに入れ、「注文手続きへ」をクリック。
2. お支払情報画面の「見積依頼(代金引換払い)」もしくは「見積依頼(発注は後日)」を選択し、「注文手続きへ」をクリック。
3. 「ご注文の確定」で見積依頼完了。
※見積依頼完了後、画面に「ご注文 No. ○○」と表示されますが、システム上の管理 No. であり見積依頼時のご発注・ご注文確定にはなりませんので、ご安心ください。

公費・校費払いに対応しています！

ご注文時に「公費払いでのご注文」を選択していただくことで、公費／公費払いの対応が可能です。
詳細は[こちら](#)をご覧ください。
上記以外の請求払いをご希望のお客様は、別途お手続きが必要となりますのでお問い合わせください。

返品・不良品について

未開封品に限り、商品到着後 7 日以内は返品が可能です。返品理由と併せてお問い合わせください。
※返品理由により受付不可／一部返品不可商品があります。
不良品は原則交換対応しますので、商品到着後 5 日以内にご連絡ください。
詳細は[こちら](#)をご覧ください。

■取り扱いメーカー一覧

RT ROBOT SHOP では他社メーカーのロボット、部品も取り扱っています。
取り扱い製品について、詳細はお問い合わせください。

有限会社浅井製作所
近藤科学株式会社
シナノケンシ株式会社 (ASPINA ブランド)
双葉電子工業株式会社
株式会社マイクロボード・テクノロジー (AFINIA ブランド)
合同会社ランニングエレクトロニクス

Creality 3D
Seed Robotics
株式会社デンソーウェーブ
北陽電機株式会社
u g o 株式会社
株式会社ロボティズ日本支店

※本カタログで記載されている会社名、製品名は、各社の登録商標または商標です。

ブログの情報もお役立てください！

ショップブログでは、新入荷やキャンペーン情報などを、アールティの自社製品から他社取り扱い製品まで幅広くご紹介しています。
移動型ロボットブログでは、社員のマイクロマウス研修をはじめ、アールティ自社製品の車輪型ロボットの情報を中心に掲載しています。
ヒューマノイドロボットブログでは、人型、アーム型のアールティ自社製品を中心に、ソフトウェア、サンプルプログラムの更新情報や教科書と連動しての技術情報などを掲載しています。



ショップブログ
<https://www.rt-shop.jp/blog/>



移動型ロボットブログ
<https://rt-net.jp/mobility/>



ヒューマノイドロボット
ブログ
<https://rt-net.jp/humanoid/>



●アールティのマスコットキャラクター



ネコ店長

RT ROBOT SHOP の店長として新入荷や耳寄り情報をお届けしています。
ヒューマノイドロボットブログ、ショップブログの更新通知担当。
Twitter : [@nekotencho](#)



マウス係長

ロボット競技マイクロマウスについての情報をお届けしています。
移動型ロボットブログの更新通知担当。
Twitter : [@rt_mouse](#)



サービス紹介

セミナー・研修



ロボット・AI ビジネスを推進するビジネスパーソン向け入門コースやエンジニア向け専門教育など幅広いラインアップを揃えています。

ロボット開発の全工程を自社で行っているノウハウを活かした研修をご提案します。経験豊富な社内の現役エンジニアが講師となり、ご要望に合わせた研修内容のカスタマイズが可能です。

AI・ロボットソリューション開発



AI を活用した画像認識、ロボット、ライン構築など、お客様の課題解決のためのソリューションを開発してご提供します。

ハードウェアの開発に留まらず、AI ソフトウェア単体や AI とロボットを掛け合わせた開発、ライン全体のシステム構築まで、お客様の課題に合わせて様々なパターンでご提供可能です。

オープンイノベーション支援



イノベーション事例
(株)デンソーウェーブ 冷凍フライ投入システム

お客様とお互いの技術やアイデアを出し合い、新しい事業、製品のオープンイノベーションを支援します。

AI とロボットを掛け合わせるノウハウと、設計、開発、製造、サポートまでワンストップで創り上げる総合力を発揮して、お客様が必要とする技術を補填します。

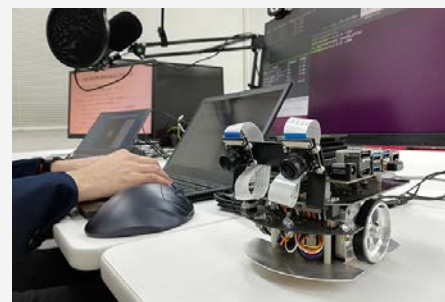


セミナー・研修 実施例

- ・ AI エンジニア基礎技術セミナー
- ・ ロボット制御理論実習 (マニピュレーション)
- ・ ロボット技術セミナー
(ROS、マシンビジョン、AI ビジョン基礎 等)
- ・ 組込み技術実習 (ハードウェア、ソフトウェア)
- ・ COBOTTA® セミナー
ー ROS MoveIt で動かす COBOTTA ー
- ・ ROS ロボット入門講座
ー AI 関連ソフト× Jetson Nano Mouse ー

1 日開催から長期伴走型までお客様に合わせたカスタマイズが可能です。
詳細は下記までお問い合わせください。

アールティ営業部 sales@rt-net.jp





RT CORPORATION

20240221

