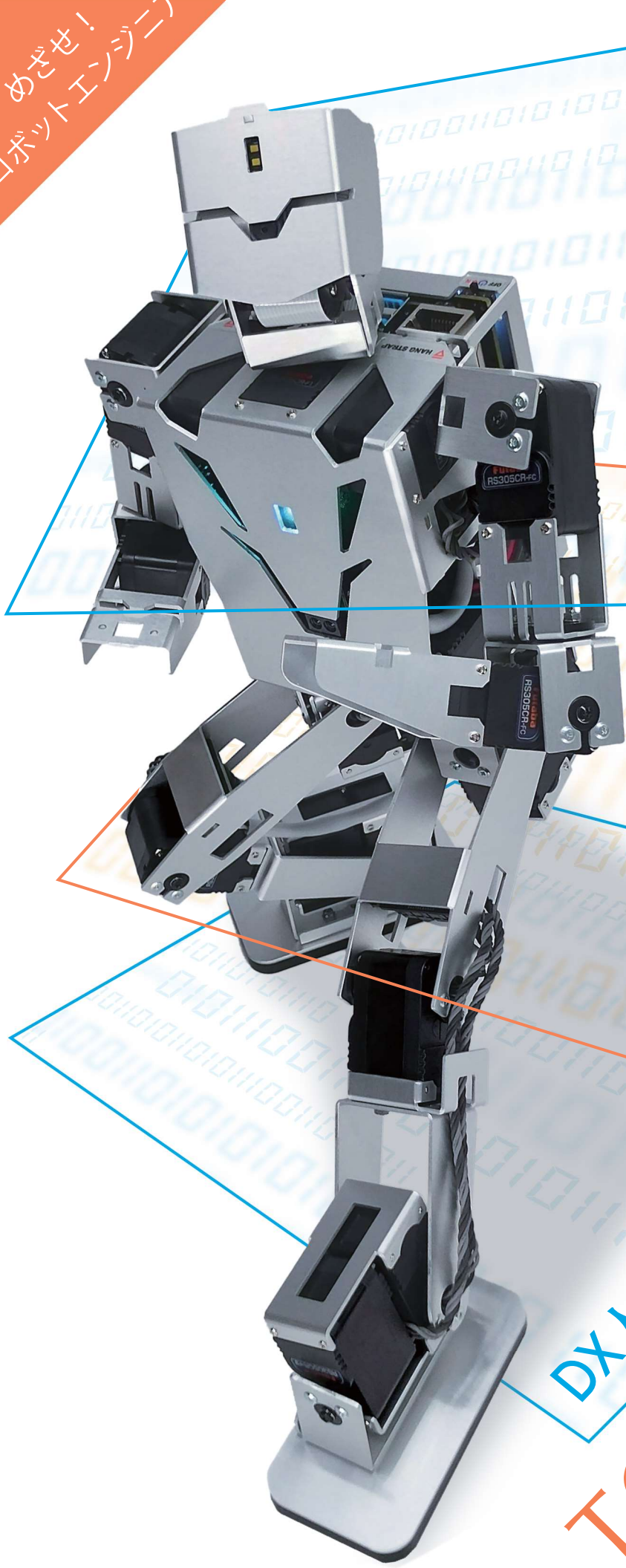


めざせ！
ロボットエンジニア



Product features

- 世界標準のOSS
Ubuntu・Pythonを学べる
- ノーコードでティーチング制御
- クラウド3Dシミュレーター（無料）で
連携制御
- ROS 2で学ぶロボット制御入門

DX人材育成教材

TOMOT-Aro2





TOMOT-Aro2

販売・レンタル内容

ロボット本体 TOMOT-Aro2

ロボット本体だけでもキーボード・マウス・ディスプレイを接続すれば開発用 LinuxPC として使用できます。

※TOMOT-Aro2は、1体のロボットとして組み上がった「完成品」として提供するものであり、ご自身で組み立てるものではありません。

重量・寸法

重量 (g) 1,110

寸法 (mm) 363 × 140 × 81 (ケーブルを除く)

ハードウェア

フレーム アルミ製パーツ、樹脂製パーツ

サーボモーター 双葉電子工業社製コマンド方式
サーボモーター「RS305CR」×20

トルク	7.1 [k9f・cm]
スピード	0.11 [sec/60°]
重量	28 [g]
電源電圧	7.4 [V]
可動範囲	300 [deg]
通信形式	RS485 半二重通信

電源 7.5V 6A ACアダプター
7.4V 780mAh リチウムポリマーバッテリー

付属品一式

充電器一式、バッテリー、HDMI L 字アダプター、
マイクロ SD カード



※製品改良にともない仕様・外観・オプション品などは変更になる場合がございます。

ソフトウェア

OS	Ubuntu MATE 22.04 LTS
ミドルウェア	ROS2 Humble (Ubuntu 22.04 LTS に対応したもの)
開発言語	Python 3.11

基板

メインコンピューター	Raspberry Pi 4 Model B / 4GB × 1
ロボットコントロールボード	TOMOT-Aro2用シールド基板 × 1
	TOMOT-Aro2用集合ハブ基板 × 1
	TOMOT-Aro2用ミニハブ基板 × 2
その他トランシーバー・センサー等	[RS485通信] 作動バストランシーバー
	[I ² C通信] ToF センサー
	赤外線距離センサー
	加速度センサー
	ジャイロセンサー
	小型キャラクター LCD モジュール
[SPI通信]	AD コンバーター
[I ² S通信]	マイク
	スピーカー
[その他]	フルHD カラーカメラ

オプション品



教科書 (ロボット工学ことばはじめ Aro2 入門編)

専門教科書に沿った学習で、迷わない、悩まない、つまづかない

開発用小型 PC (環境構築済み)

専用 PC で開発作業をもっと快適に

Gazebo や RViz などを使って高度な開発を行う際は十分なスペックを搭載した開発環境構築済みのオールインワンPCが必要となります。

※ディスプレイは付属しません。

HDMI 入力対応のフル HD ディスプレイを別途ご用意ください。



無線キーボード・マウスセット

ロボット展示台

専用展示台で、ロボットをもっと魅力的に



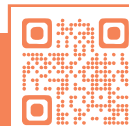
展示イメージ

ロボットの展示としてはもちろん、作業をしない際に専用箱に収納する手間いらずの保管台としても使用できます。

展示台：アクリル (透明)

お問い合わせ先

株式会社日本ビジネスデータプロセッシングセンター AI・ロボティクス推進室
〒650-0032 兵庫県神戸市中央区伊藤町 119 大樹生命神戸三宮ビル 3F
TEL : 078-332-0871 (代) <https://www.nihon-data.jp/>



TOMOT公式



YouTube



Instagram

