



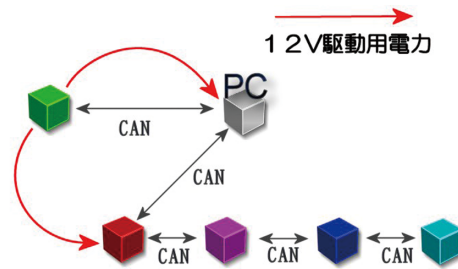
Smart Robotics by Laksmi-Do



楽ロボ - units for the robot creators -

ロボット製作に必要な機能がそれぞれコンピュータを内蔵したインテリジェントユニットとしてラインアップ

- PCユニット
- CAN-USBゲートウェイユニット
- パワーユニット
- 走行ユニット
- マニピュレータユニット
- 距離センサユニット
- AGユニット-加速度、ジャイロセンサ



CANでつながるユニット

自由に組み合わせてロボットを創る！

楽ロボでRobot開発

高性能な各ユニットを組み合わせ、迅速なロボット開発。

楽ロボで研究

簡単なコマンドでロボットの動きを制御できる楽ロボなら、ロボット研究に最適！

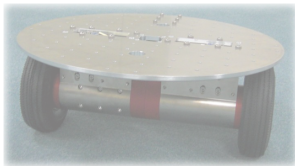
楽ロボで学ぶ

オプション

楽ロボ導入サポートプログラム
ロボット製作&制御 基本講座

2輪駆動ベースセット

円形(直径70cm)のベースに走行ユニット2セットと補助輪1個
サイズ 約W70cm×D70cm×H30cm



PCユニット

各ユニットに対する指令やデータの取得等を行い、ロボット全体のコントロールを司る。

外部PC等との通信。
CAN接続端子付き。
CPU: Intel® Atom™ processor 330
メモリ: 2GB
LAN: 10/100/1000 Mbps
USB: 4ports
OS: Linux(Fedora9)
※オプションでレーザーセンサをつけることができる。
※オプションでビデオカメラをつけることができる。
※音声入出力-マイク、スピーカーをつけることができる。
サイズ: 約W210mm×D210mm×H85mm



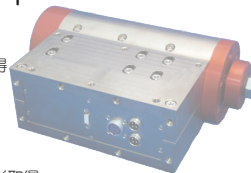
AGユニット-加速度、ジャイロセンサ

・加速度センサ
測定時間間隔 設定/取得
3軸の各加速度 取得
・ジャイロセンサ
測定時間間隔 設定/取得
2軸の回転角速度 取得
サイズ 約W76mm×D76mm×H76mm



走行ユニット

トルク 設定/取得
ブレーキ 設定/取得
パワー 設定/取得
回転角 設定/取得
回転角速度 取得
通知時間間隔 設定/取得
モーメント、静止摩擦係数、動摩擦係数 の計測
サイズ 約W260mm×D100mm×H220mm(タイヤ無し)
*直径260mmのタイヤが基本装備。



パワーユニット

CANバスを通じて他のユニットに基本電圧を供給
PCユニットと移動機構ユニットに対しては駆動用電力を供給

距離センサユニット

測定時間間隔 設定/取得
測定距離 取得

マニピュレータユニット

CAN-USBゲートウェイユニット

PCとCANとのインターフェース
楽ロボPCユニット以外のPCを利用する場合には必要となります。
サイズ 約W76mm×D76mm×H76mm



楽ロボ実演 Robot Cafe

楽ロボで製作した2輪倒立振り子型ロボットがコーヒーを運ぶデモを各種ロボット展、科学館などで行います。スムーズな走行を御覧下さい。デモの日程、最新動画はホームページで。

上記の社名および製品名は一般的に各社の商標または登録商標です。

楽ロボについてのお問い合わせは robot@laksmido.com

開発・販売 株式会社 楽墨堂 <http://www.laksmido.com>

製品の仕様は、予告なく変更する場合がございます。楽ロボユニットの最新情報はホームページでご確認下さい。

<http://www.laksmido.com/robots/units>