DATA COLLECTION GLOVE

LITCHI T1 Pro

遠隔操作・模倣学習用
データ収集グローブ



LITCHI T1 Pro は、11 基の IMU と手のひら全面の触覚センサを備えたデータ収集グローブです。指1本1本の動きに加えて、物をつかむ・押すときの接触の位置と力まで同時に記録。無線・低遅延で、ロボットハンドの遠隔操作から模倣学習・VLA 向けのデータ収集まで幅広く活用できます。

11	≤0.05°	368 点	2 ms
IMU 搭載数	静的姿勢精度	触覚センサ（600点に拡張可）	無線伝送遅延

特長

01 高精度モーションキャプチャ

11 基の IMU で指1本1本の細かな動きまで記録。静的姿勢精度 0.05° 以下（ロール／ピッチ）で、人の手の動きを高精度に再現します。

02 手のひら全面の触覚センシング

368 点（600 点に拡張可）・9 点/cm² の触覚センサで、どこに・どれだけの力で触れたかを記録。検出範囲 30 g〜1,500 g。

03 無線・低遅延

無線伝送遅延 2 ms。ケーブルに縛られず、実際の作業現場でも自然な動きのままデータを収集できます。

04 磁気干渉に強い

磁気センサを使わない方式のため、モーターや大電流配線の近くでも安定して計測。ロボットのそばでの遠隔操作にも適しています。

05 両手・多デバイスの同期

エンドツーエンドの同期誤差 1 ms 未満、左右の手はマイクロ秒レベルで同期。両手作業のデータも正確に揃います。

06 一人称カメラと連携

頭部装着型デバイス LITCHI EGO と組み合わせれば、一人称映像・深度と手の動き・触覚を同じ時間軸で記録できます。







画像出典：LITCHI（厘清智能）

主な仕様

IMU 構成	11 基
サンプリング	IMU 1,000 Hz ／ 姿勢推定 500 Hz ／ 触覚 200 Hz（400 Hz に拡張可）
静的姿勢精度	0.05° 以下（ロール／ピッチ）
触覚センサ	手のひら全面 368 点（600 点に拡張可）・9 点/cm²
触覚 検出範囲／精度	30 g〜1,500 g ／ 繰り返し精度 ±15 % FS
通信	無線（PHY 6.8 Mbps）・伝送遅延 2 ms
データ出力	全データチャネル 100 Hz
同期	同期誤差 1 ms 未満 ／ 左右の手はマイクロ秒レベル
磁気干渉対策	磁気センサ不使用（重み付けにより影響を低減）
連携デバイス	LITCHI EGO（頭部装着型データ収集デバイス）

※ 仕様は予告なく変更となる場合があります。

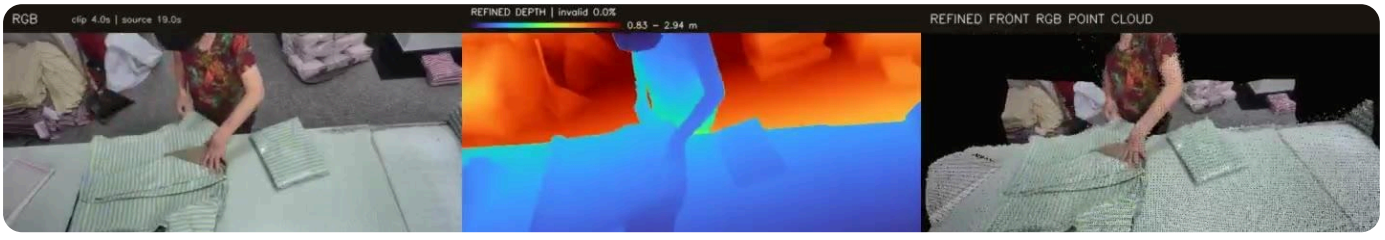


おすすめ構成：T1 Pro × LITCHI EGO

一人称視点の RGB 映像・深度・IMU を記録する LITCHI EGO と組み合わせると、「何を見て」「どう手を動かし」「どれだけの力で触れたか」を同期誤差 1 ms 未満で一度に取得できます。

- 模倣学習・VLA 向けマルチモーダルデータを後処理少なく構築
- 機材導入に加え、作業定義・収集・注釈までのデータ収集サービスにも対応

1回の作業で取得できるデータ



RGB 映像（左）・最適化深度（中央）・点群（右）の例

視覚
一人称・三人称 RGB、深度、IMU

動作と接触
手の関節、3次元位置姿勢、触覚

空間と物体
カメラ位置姿勢、物体の6自由度姿勢、点群

タスク注釈
作業指示、サブタスク、原子動作

活用例

- ヒューマノイド・双腕ロボットの模倣学習用データ収集
- 多指ロボットハンドの遠隔操作（テレオペレーション）
- 工場・物流・食品加工など実作業現場の動作記録
- VLA など基盤モデル向けの一人称視点データ構築

お問い合わせ　HumansX株式会社
〒108-0073 東京都港区三田2-14-7 ローレル三田505
TEL 03-6665-8958　Mail ihou@humansx.co.jp

価格・納期・デモは
お気軽にご相談ください
humansx.co.jp/contact/