HX-T20

ゼロから始めるロボット開発キット

- 20種類の代表的ロボットを構築可能
- ビジュアル／Python／C++開発対応
- 最短2時間でロボット組立可能
- 高強度航空アルミボディ採用



移動ロボット
（ロボットベース）



三輪二駆動キャスター差動移動式



四輪二駆動差動Ⅰ型移動式



四輪二駆動差動Ⅱ型移動式



四輪四駆差動移動式



四輪四駆メカナム全方向移動式

ピッキング・搬送ロボット











左右首振り型ピッキング・搬送ロボット



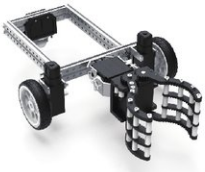








上下首振り型ピッキング・搬送ロボット











未来を創るエンジニアへ

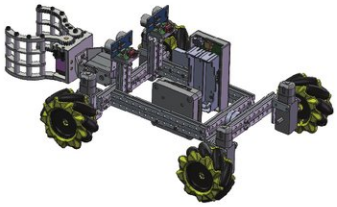
段階的に学べるロボット開発プラットフォーム



シャーシ構築



モジュール拡張



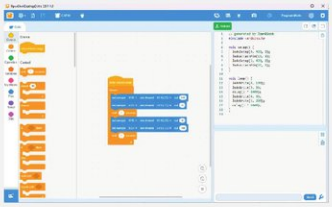
複合ロボット開発

ドキュメント完備



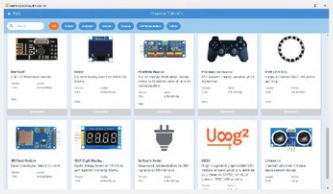
図解・動画マニュアルで
組立・調整・制御をサポート

OpenBlock
統合開発環境搭載



Scratchドラッグ&ドロップ式 /
MicroPython / Arduino C++
多様なプログラミングに対応

高拡張ハードウェア環境



Arduino / ESP32
/ MicroPython など
柔軟なハードウェア拡張が可能

ソースコード提供



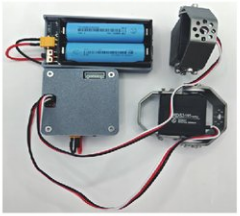
サンプルコード付属で、
短期間での開発を実現

実験カリキュラム例

基礎から応用まで、30種類以上の実験で実践的に学べる

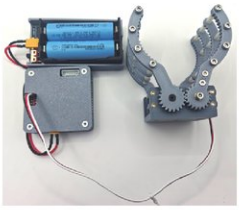
駆動制御

PWMモーター制御



PWM信号でDCモーターの
速度と回転方向を制御

グリッパー制御



サーボグリッパーを
使用した物体の把持

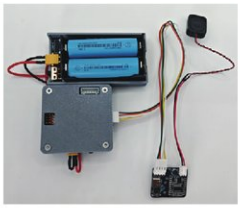
センサー制御

超音波データ取得



超音波センサーを用いた
距離計測と障害物検知

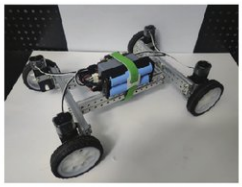
音声指令受信



音声コマンドの受信と
認識処理の基本動作を学習

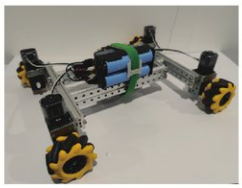
移動制御

四駆差動移動



四輪四駆差動シャーシの
走行制御と運動特性を学習

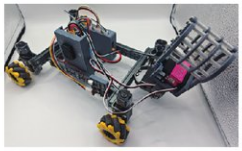
四輪全方向移動



メカナムホイールによる全方向
移動制御と走行特性を学習

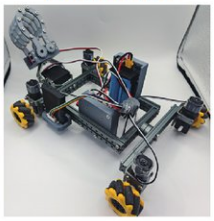
AI・応用開発

音声制御搬送



音声指令によるロボットの
搬送制御と動作連携を学習

遠隔操作搬送



超音波センサーを用いた
距離計測と障害物検知

• • •

HumansX株式会社
080 2003 2333
sales@humansx.co.jp
〒108-0073 東京都港区三田2-14-7-505

http://humansx.co.jp/