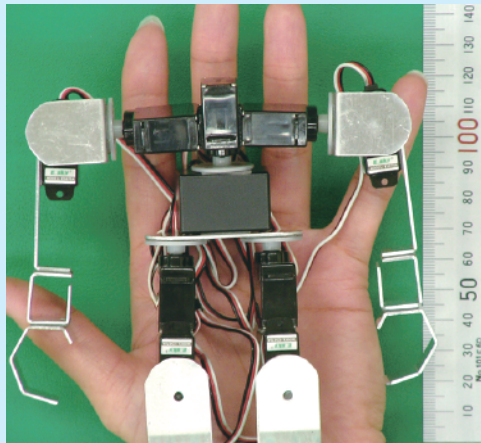


# 「作る・造る・創る」を拓げる「ロボットの素」

# プチロボ WondeRoid シリーズ

Microsoft Robotics Studio、Arduino、ROS、Python、C++、VB、C++、C#、VPL、改造、プログラミング、ロボット、モーター、二足歩行、入門・初級者から上級者まで、レベルに応じて楽しめるロボットキットなら、創造力、ものづくり、ロボット、組み立て体験、入門者、知育、VB、C++、C#、Python、ROS、Arduino、Microsoft Robotics Studio、ロボット、モーター、二足歩行、入門・初級者から上級者まで、レベルに応じて楽しめるロボットキットなら、**プチロボシリーズで決まり!**

低価格ロボット素材キット  
**プチロボ改**



**¥14,800** 税込

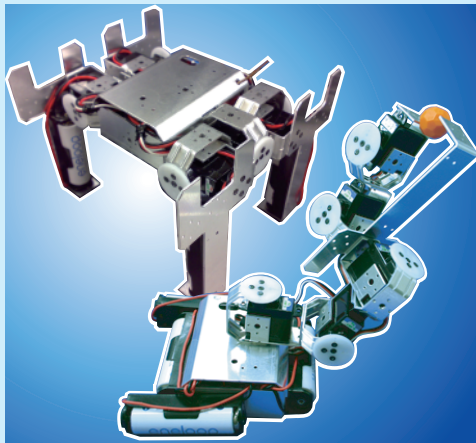
サーボモータ数 (自由度数)  
**×9軸**

サーボモータ 接合方法  
**両面テープ**  
※アルミ製 補助板同梱 (5x2cm)

PC接続 (インターフェース)  
**RS-232C**  
※USB変換アダプタ同梱

電源 (電池)  
**単四電池 ×4本**  
6V (1.5V×4) ※別売 (充電電池使用可)

変形・拡張自在ロボットベースキット  
**プチロボMS5**



**¥15,330** 税込

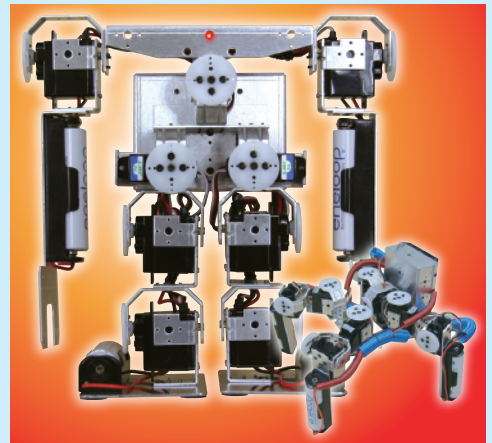
サーボモータ数 (自由度数)  
**×5軸**

サーボモータ 接合方法  
**アルミブラケット**  
※セルフタッピングネジ同梱

PC接続 (インターフェース)  
**RS-232C**  
※USB変換アダプタ同梱

電源 (電池)  
**単三電池 ×4本**  
6V (1.5V×4) ※別売 (充電電池使用可)

プチロボ進化形  
**プチロボX**



**¥29,988** 税込

サーボモータ数 (自由度数)  
**×9軸**

サーボモータ 接合方法  
**アルミブラケット**  
※セルフタッピングネジ同梱

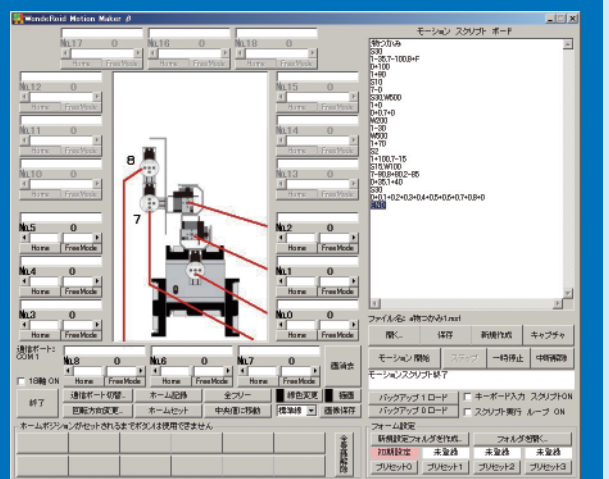
PC接続 (インターフェース)  
**RS-232C**  
※USB変換アダプタ同梱

電源 (電池)  
**単三電池 ×4本**  
6V (1.5V×4) ※別売 (充電電池使用可)

## プチロボシリーズ共通モーションコントロールソフト 「WondeRoid MotionMaker Ver.1.00」新登場

(注) 右の画面は開発中のものです

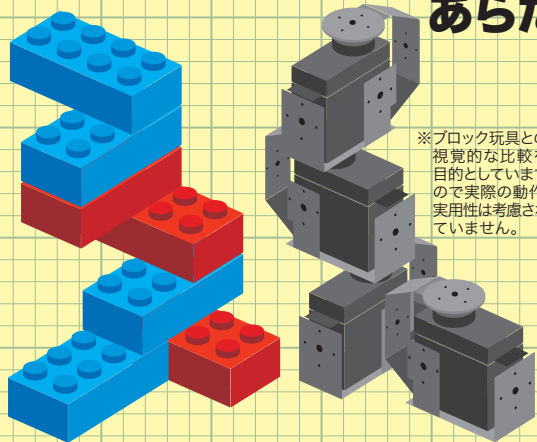
組立てたロボット(プチロボ改、プチロボMS5、プチロボX)の制御、モーション実行は各パッケージに標準添付されているモーションコントロールソフト「WondeRoid MotionMaker」を介して行われます。このソフトはプチロボシリーズのために共通化されており、コントロールボードの追加による最大18軸制御や実行スクリプトの自動バックアップ機能、複数の機体管理に便利なプリセット機能等を有しています。さらに、上級者向けには C++ や VB 等の高級言語から直接制御が行えるよう、通信プロトコルを公開しています。



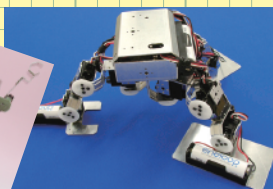
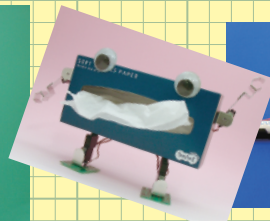
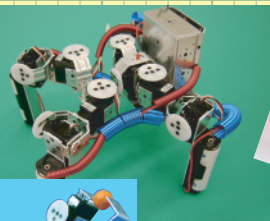
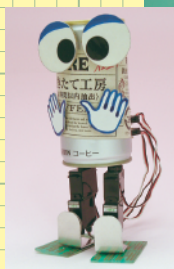


ブロック玩具のように考えながら組立て、改良を重ね、完成度を高める。

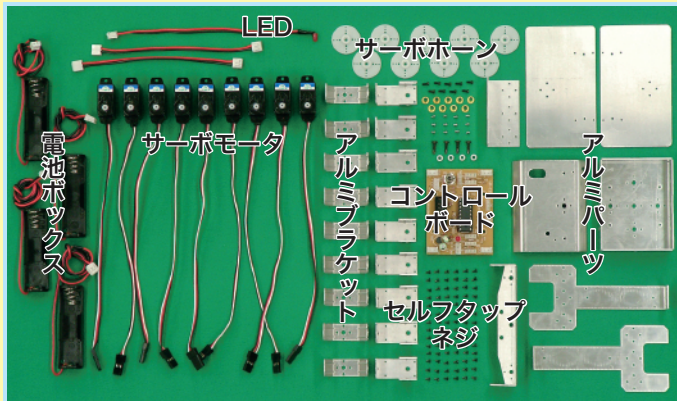
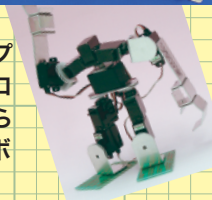
あらたなアイデアが湧けば、分解してまた組立てる...



※ブロック玩具との視覚的な比較を目的としていますので実際の動作、実用性は考慮されていません。

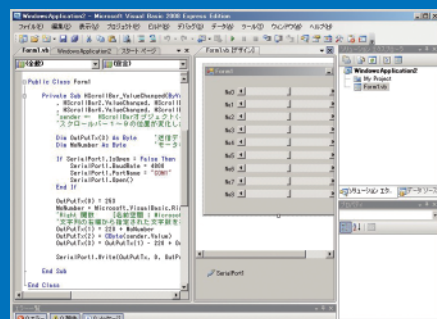


自分の発想、アイデアを両面テープ(プチロボ改)やアルミブラケット(プチロボMS5.X)を使って“自由に組替えられるロボットの素”.....これがプチロボシリーズ共通のコンセプトです。



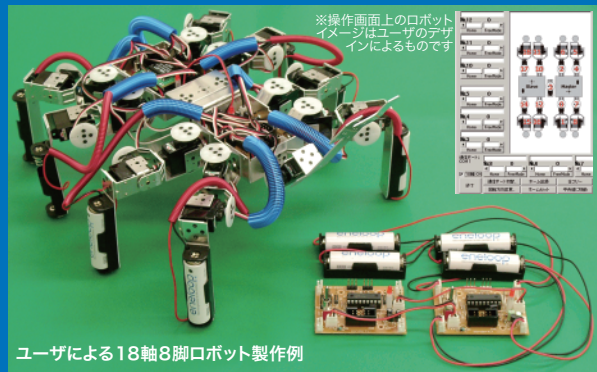
☑ 組立てはハンダ付け不要  
プチロボシリーズの組立てにハンダ付けは必要ありません。プチロボ改ならアルミ板の折曲げと両面テープによる貼り付け作業、プチロボMS5、Xならドライバによるアルミパーツの接合作業で本体が出来上がります。サーボモータとコントロールボードの接続は圧着済みの3Pコネクタを指定箇所のプラグに挿し込めば完了します。  
←写真は「プチロボX」のパーツ構成

☑ 上級者向けに通信プロトコルを公開  
他言語 (VB, VBA, C++, C#, VPL ...) や Microsoft Robotics Studio による独自制御が必要となる通信プロトコルも公開。プログラミング学習目的にも最適なキットです。



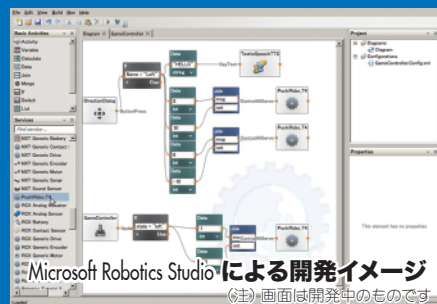
VBプログラムによる独自制御画面例

☑ コントローラ2枚使いで最大18軸まで制御可能



ユーザによる18軸8脚ロボット製作例

プチロボシリーズ共通のコントロールボード「WR-ESIX」1枚で制御できるサーボモータ数は最大9軸ですが、更にもう1枚を追加、電源&通信ケーブルで繋がれば最大18軸の制御が可能になり、9軸では実現できなかった複雑な構造や動作をお試しいただけます。現在、最大18軸をサポートするシリーズ共通モーションコントロールソフトとして「Wonderoid MotionMaker Ver.1.00」をリリース中ですが前バージョンユーザのためにインターネットからの無償配布も実施しています。



Microsoft Robotics Studioによる開発イメージ (主)画面は開発中のものです

主な仕様比較	品名 型番	プチロボ改 WR-PR2	プチロボMS5 WR-MS5	プチロボX WR-X1
サーボモータ(自由度)数		9軸	5軸	9軸
サーボモータ接合方法		両面テープ	アルミブラケット	アルミブラケット
PCインターフェース		RS-232C (USB変換アダプタ付属)	RS-232C (USB変換アダプタ付属)	RS-232C (USB変換アダプタ付属)
アルミパーツ		平板×10枚 (2×5cm)	BOX他成型済	BOX他成型済
税込価格		¥14,800	¥15,330	¥29,988

■プチロボシリーズ共通 保守・オプションパーツ

サーボモータ単体/RB-001	¥1,050
CPU基板(コントロールボード)/WR-ESIX	¥6,000
拡張ケーブル/WR-ESEXC	¥126
タッピングネジセット/WR-B1425	¥240
単三×1本電池ボックス/WR-311A	¥126

■プチロボMS5/X共通 保守・オプションパーツ

CPU基板収納用アルミ箱/WR-X1ABOX	¥2,341
腕部アルミ板/WR-X1AA2	¥1,207
脚部アルミ板/WR-X1AF2	¥798
腰部アルミ板/WR-X1AW1	¥420

※完成ロボットの制御には別途 Windows2000/XP/Vista 環境が必要です。

■その他詳細情報は >> <http://keic.jp/wr/>



製造・販売元

Wonder Kit

共立電子産業株式会社 ワンダーキット プロダクツ

〒556-0004 大阪市浪速区日本橋西2-5-1

TEL(06)6644-4447 FAX(06)6644-4448

<http://wonderkit.kyohritsu.com/>

取扱販売店

【お断り】 実際に出荷される製品およびそれらを構成するパーツ類は改良、性能向上のため、予告なく仕様、外観等を変更する場合がありますことを予めご了承ください。

プチロボ

検索