



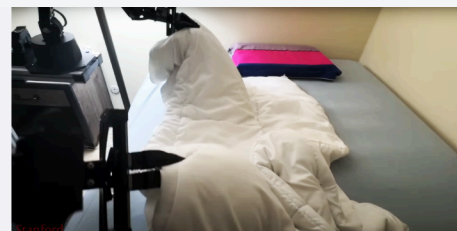
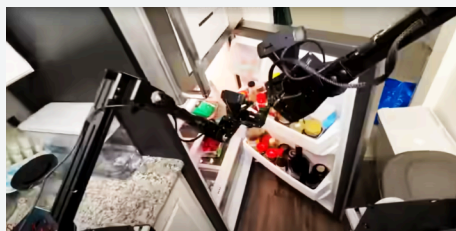
Aloha Kits

両手遠隔操作 オープンソース ロボットアーム



Aloha Kits とは？

両手によるきめ細かな操作を学習するための、低コストなオープンソースのロボット遠隔操作プラットフォーム。アクション・チャンキングの概念を応用した技術(トランスフォーマー・アクション・チャンキング)をベースとし、分割された小さな単位の動作をトランスフォーマーのEncoderで表現し、複雑な行動を実現するためにアプローチします。



Aloha Stationary

専用デスク上で操作するロボット機械学習キット
(旧名称:ALOHA Bimanual Teleoperation Kit)

Dimensions	D:1019 x H:1066 x W:1225 mm
Leader Arms	WidowX 250 S - Aloha Version
Follower Arms	ViperX 300 S - Aloha Version
Camera	4x Intel RealSense D405
Chassis	Modular
USB Hubs	Yes 2X
Gravity Compensators	Yes

Aloha Mobile

差動駆動型ビークルを備えたコンパクトな機械学習キット

Dimensions	See Technical Drawings
Leader Arms	WidowX 250 S - Aloha Version
Follower Arms	ViperX 300 S - Aloha Version
Camera	3x USB Camera
Chassis	Modular
USB Hubs	Yes 2X
Mobile Power Station Battery	Yes - 1.4kWh

Aloha本体を制御するためのPCを含めたご提案も承っています。詳しくは、営業担当までお問い合わせください。

企業/学校/公的研究機関など、納入実績多数
現地搬入・設置もお任せください!!

▶ 研究開発向けのターンキーシステムのお問合せ・ご注文は **テガラ株式会社 TKS事業部** へ

TKS 事業部
TurnKey System for R&D

【お問い合わせ先】
sales@tegara.com

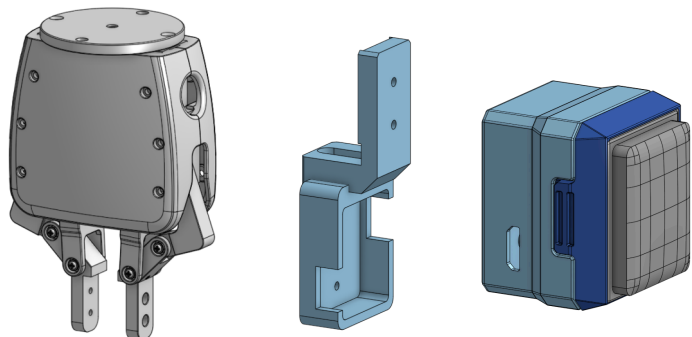
【WEBサイト】
<https://www.tegtns.net>

テガラ TKS 検索



テガラならハードウェアの カスタマイズにも対応できます!!

例① エンドエフェクタ（グリッパー）に触覚センサを付ける

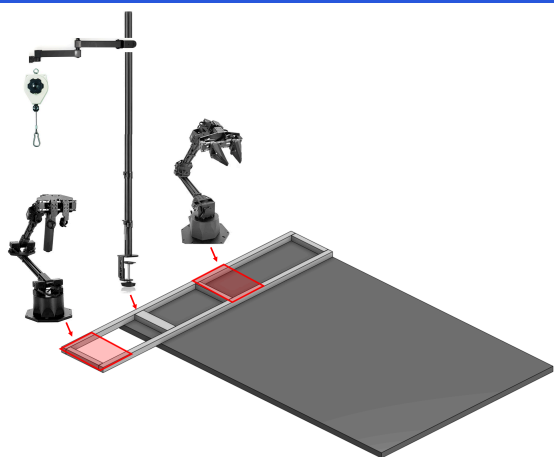


エンドエフェクタへの触覚センサの追加をはじめ、お客様のご要望に応じたエンドエフェクタの試作、加工の相談を承っております。

エンドエフェクタに入力センサを搭載することで、学習精度の検証の幅が広がります。

また、ハードウェアの加工のみではなく、追加センサのドライバ、SDK類のプリインストール作業もご相談ください。

例② 独自フレームキットの設計



お客さま個別の用途に合わせて、固定用フレームの寸法の再設計、部材の提供の相談を承ります。

Aloha Kitは、初期状態のままですと設置するデスクの仕様が固定されております。

テガラなら、お客さまの研究テーマや実験の内容、操作する対象物をはじめとした設置環境にあわせて、寸法の再設計や必要部材の提供などフレームのカスタマイズが可能です。

フレームカスタマイズの例

再設計用パーツリスト

パーツ種類	数量
デスククランプ	2個
支柱	2本
ツールバランサー	2個
アルミフレーム	1セット
ネジ, ナット, ボルト類	1セット

ご要望 フレームを机のサイズに応じて調整できるようにしたい

解決 片手のMaster Slaveの組み合わせを一つのユニットとして、調節可能な形でフレームを用意

ご要望 フレーム上のアームの位置をある程度移動できるようにしたい

解決 支柱とツールバランサーでアームを固定し、引張力の強度やツールバランサー位置を調整できるように変更



Alohaフレームカスタマイズ事例の
詳細な情報はこちらをご覧ください



カスタマイズ事例 詳細記事

Alohaのカスタマイズ・環境構築、相談承ります

お問い合わせ先：sales@tegara.com