

VS-RC202・ピッコロボ IoT の販売を開始

ヴイストン株式会社(本社:大阪府大阪市、代表取締役:大和信夫)は、2018 年 1 月 31 日より Arduino 互換のワイヤレスロボット制御ボード「VS-RC202」および、VS-RC202 搭載の入門用二足歩行ロボットである「ピッコロボ IoT」の販売を開始いたします。

■VS-RC202 の概要

VS-RC202 は IoT デバイスやワイヤレス通信のロボットの自作を容易にするロボット制御ボードです。Wi-Fi 通信・サーボモータ制御・センサ読込機能をコンパクトにまとめ、単三ニッケル水素充電池 4 本で駆動できるため、自作のデバイスやロボットに組み込んで使うことができます。

さらに、VS-RC202 の学習用のプラットフォームとしてピッコロボ IoT も同時に販売開始いたします。豊富なサンプルコードと優しいチュートリアルを用意していますので、IoT やロボット制御の入門教材としても適しています。



VS-RC202



ピッコロボ IoT

① モーター制御・センシング・ネットワーク通信を1つのボードで

VS-RC202 はサーボモータ、センシング、ネットワーク通信機能を1枚のボードに搭載しているため、IoT デバイスやワイヤレス操作のロボット等、様々な用途に使用可能です。

サイズも小型のため、オリジナルロボットに搭載しやすく、今までハードルの高かった IoT デバイスやロボットの自作を容易にします。



センサ搭載で IoT 機能を持ったロボットに！

② Wi-Fi でスマートフォンやクラウドと接続可能

VS-RC202 は Wi-Fi 経由で、スマートフォンやクラウドサービスと通信可能です。サンプルのプログラムを使えば、スマートフォンのブラウザからピッコロボ IoT を簡単に操作できます。

③ サーボ制御用 ARM チップ搭載

VS-RC202 はサーボモータやセンサを制御するために ARM チップを搭載しています。この ARM チップはサーボモータ、センサの仮想的なドライバーチップとして動作します。

ユーザは Arduino IDE のプログラム内で、ARM チップの機能呼び出す関数を使うだけでサーボの補間移動などの高度な機能を使用できます。

④ Arduino IDE でプログラム可能

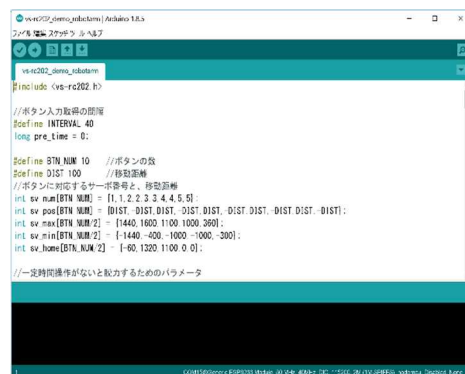
VS-RC202 は ESP-WROOM-02 を CPU とすることにより、Arduino IDE でのプログラミングが可能となっています。また、VS-RC202 を操作するライブラリと豊富なサンプルプログラムを用意しており、初学者でも無理なくロボットプログラミングを学習することができます。

⑤ VS-RC202 を使った作例を公開

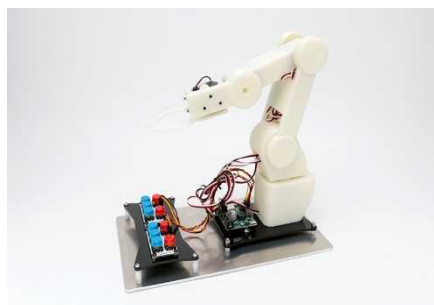
ピッコロボ IoT でロボット制御に慣れたら、オリジナルのロボットを作ることができます。VS-RC202 を搭載したロボットの作例も製品ページで公開しています。ロボット製作の初級から中級へのステップアップにご利用いただけます。



スマートフォン操作画面



Arduino IDE



ロボットアーム



パンチルトカメラロボット



全方位テラリウム

■VS-RC202 機能一覧

- Arduino IDE 対応
- サーボの補間機能
- LED 制御
- アナログセンサ読込(ADC)
- 超音波センサ読込
- Wi-Fi 接続

■ピッコロボ IoT 詳細仕様

ロボットの外形	212(H)×133(W)×92(D) mm
重量	約 450g(バッテリー搭載時)
自由度	合計 4 自由度(頭 1、腰 1、脚 2)
サーボモータ	標準サーボモータ Type2×4
本体材料	MDF
動作電圧	サーボモータ 5V, ロジック 3.3V
電源	5V AC アダプタ、または、単三ニッケル水素充電電池×4本(別売)
対応 OS	Windows, MacOS X, Linux(Arduino IDE 対応環境必須)
メインボード	VS-RC202
PCB 寸法	52(H)×40(W) mm
インターフェース	サーボ×10、センサ×3、超音波センサ×1、 I2C×1、UART×1、USB×1、圧電ブザー×1 (UART と USB はバスを共用)
その他	ソフトスイッチ、バッテリー電圧監視機能、サーボ補間機能 Arduino IDE でプログラム可能

本件に関するお問い合わせ先

ヴァイストーン株式会社 (<https://www.vstone.co.jp/>)
〒555-0012 大阪府大阪市西淀川区御幣島 2-15-28
TEL:06-4808-8701 E-mail:infodesk@vstone.co.jp