

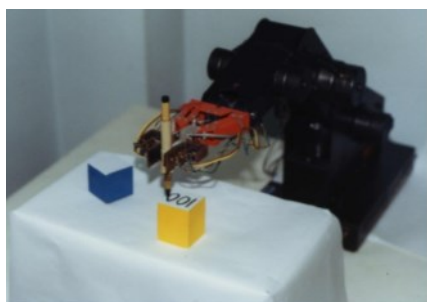
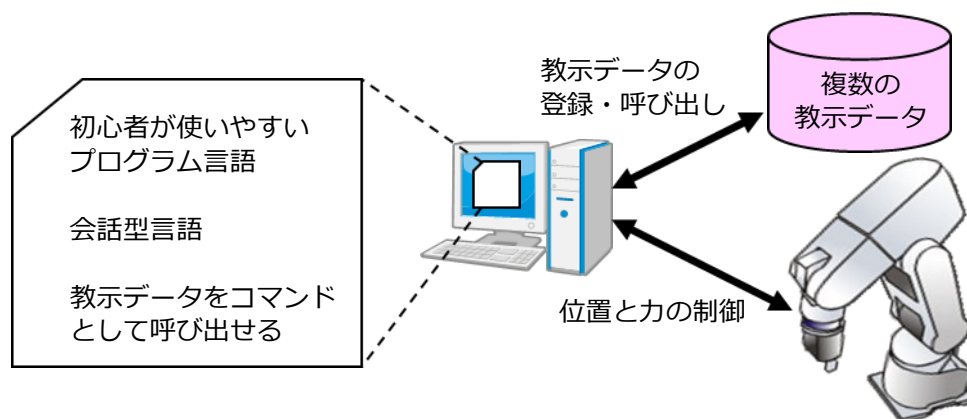
会話型ロボット言語の開発

工学部 電子情報工学科 教授 **荒牧 重登**

分野 情報・通信

キーワード ロボット、教示、プログラム言語

研究シーズ概要



ブロックの重さを計測し、その重さをブロックに書く作業



波状の板にペンキを塗る作業
(教示データの座標変換と力制御モードによる再生)

研究シーズの特徴、効果、独創的な点

- ロボットや作業対象物の位置を教示しながら作業プログラムを作成できる。
- あらかじめ教示した軌道を言語の中に組み込むことができる。また、座標変換によって教示したときと異なる位置でその軌道を再生できる。
- 繰り返し動作を記述する場合、なるべくループを用いないように配慮されている。

本研究シーズの適用分野、用途

- 工場、一般のオフィス、家庭、病院や介護施設などで動くロボットへの応用
- プログラミング言語の教材の開発等

論文、知的財産情報等

関連論文等：5編