

Pythonでプログラミング

事例 | お絵描きCOBOTTA



見どころ①

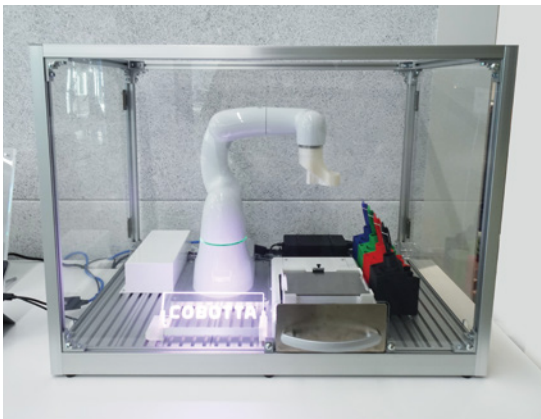
Python・ROS 多様な制御方法に対応

- COBOTTAを含むデンソーロボットは、使う人が使い慣れている開発環境（言語・OS）でロボットをプログラミングすることが可能です。
- デンソーロボット言語(PacScript)だけでなく、PythonやC++などの一般的なPC向けプログラミング言語にも対応。専用のロボット言語を学ばなくても、ロボット制御が可能です。
- Pythonは、生成AIとの親和性が高く、外部システム連携や機能拡張がしやすいため、アプリケーション開発の柔軟性を高め、開発工数低減に寄与します。

見どころ②

Pythonでお絵描きCOBOTTAを プログラミング

- Pythonでプログラミングを行いb-CAP通信でCOBOTTAを制御しています。PC向けプログラミング言語のみでもロボットを制御できるため開発の自由度を高めます。
- お絵描きをしている間、タッチペンの先端の座標を記録しています。Pythonからb-CAP通信でロボットへ直接Move命令を送信することで、人が描いた絵をCOBOTTAが再現します。
- b-CAP通信とは、PCやPLCなどの外部機器からロボットへ直接コマンドを送信し、リアルタイムかつ自由度の高い制御を実現する通信プロトコルです。



見どころ③

導入しやすい 人協働ロボットCOBOTTA

- 本体の重さは4kgと軽量で、持ち運びが簡単。100V電源で稼働し、安全柵を設置する必要がないため、省スペースで運用できます。
- 鋭利な部分をつくらず、指を挟み込まないよう可動範囲も配慮した設計。第三者機関の安全認証も取得しています。
- 純正オプションやサードパーティ製品、当社が提供する導入前後の実践的な教育プログラムにより、初めてロボットを使用するユーザでも簡単に導入できます。

