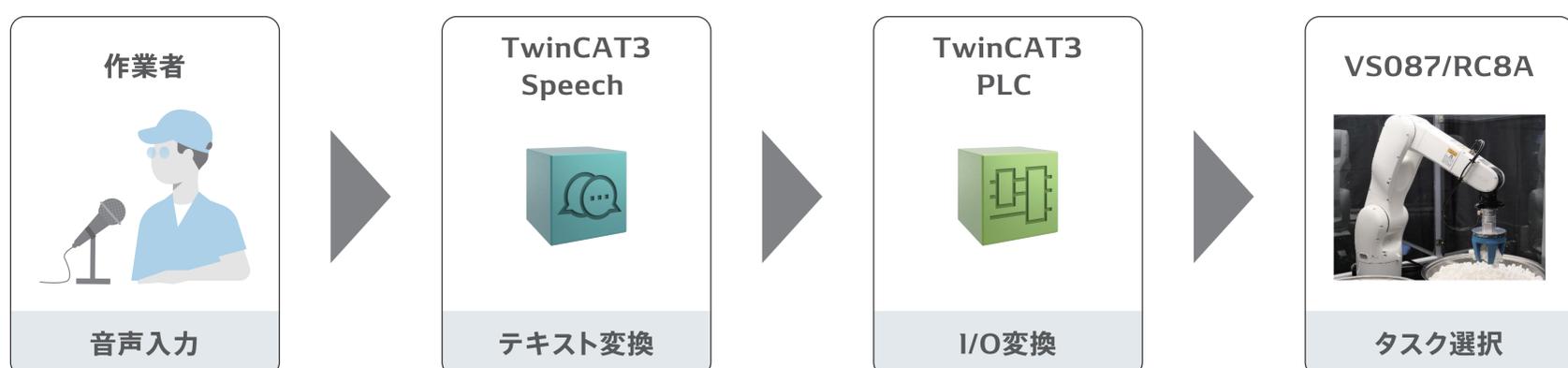


# 音声認識機能による直接ロボット制御

- 音声認識機能“TwinCAT3 Speech” を活用することで、事前に登録した音声コマンドをTwinCAT3 PLCで I/O に変換し、ロボットに指示を与えることが可能  
ティーチングペンダントや操作パネルが使用できない場面では、音声認識による人とのコミュニケーションは有効

## 音声認識による簡単化

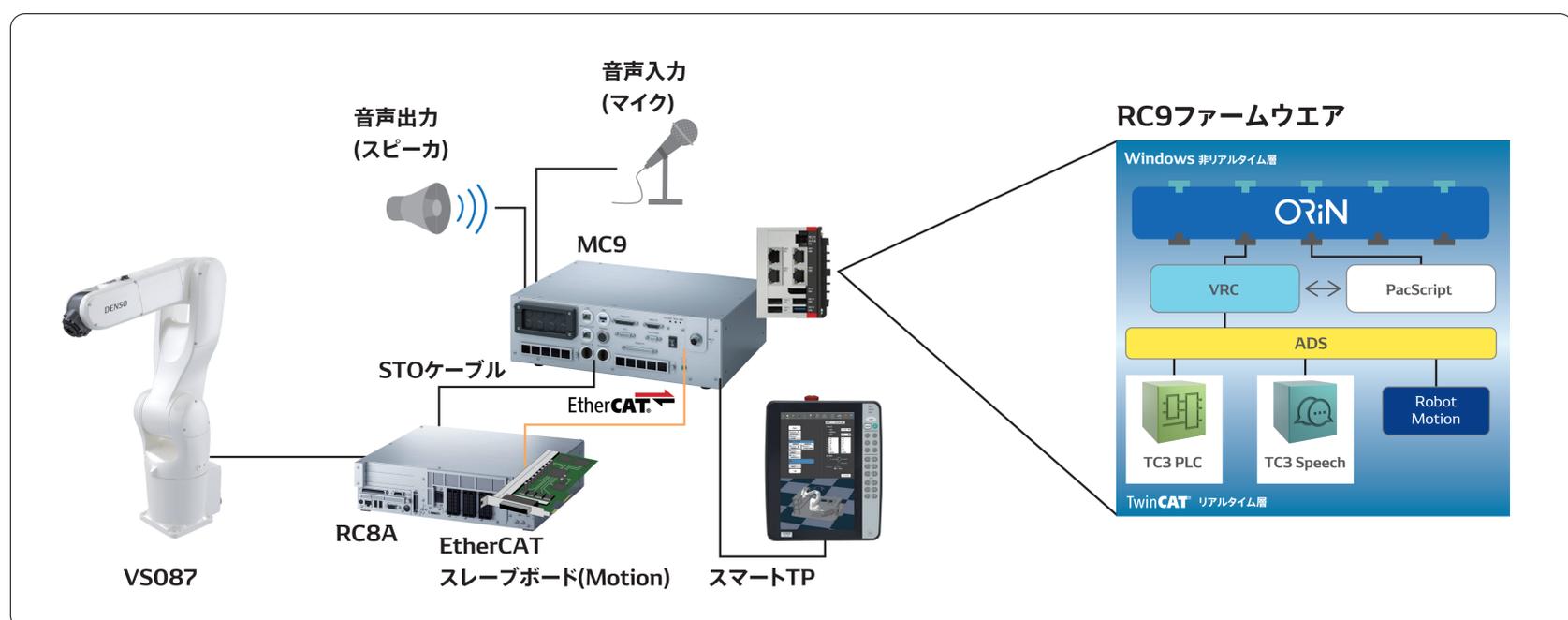
音声によって人からロボットへ指示を与える  
音声によってロボットから人へ状態を知らせる  
人とロボットのコミュニケーションを簡単にすることで、ロボット導入時のハードルを下げる事が可能



## 音声認識による作業性向上

作業者がティーチングペンダントや操作パネルを直接触れることを制限している工程やロボットに割り込み指示を与えたいが両手が塞がっていて操作ができない場合など、様々な場面で音声認識による人とのコミュニケーションは有効

## システム構成



### 当デモ機の音声コマンド

音声コマンド	動作説明	音声コマンド	動作説明
運転開始	デモ動作を開始	アンチャック	ハンドアンチャック
運転停止	デモ動作を停止	もっと浅く	取出し位置を上側に変更
定位置移動	定位置に移動	もっと深く	取出し位置を下側に変更
右側から取り出して	右側のザルからワークを取り出す	もっと右	取出し位置を右側に変更
左側から取り出して	左側のザルからワークを取り出す	もっと左	取出し位置を左側に変更
かき混ぜて	ザルの中をかき混ぜる	もっと手前	取出し位置を手前側に変更
チャック	ハンドチャック	もっと奥	取出し位置を奥側に変更