

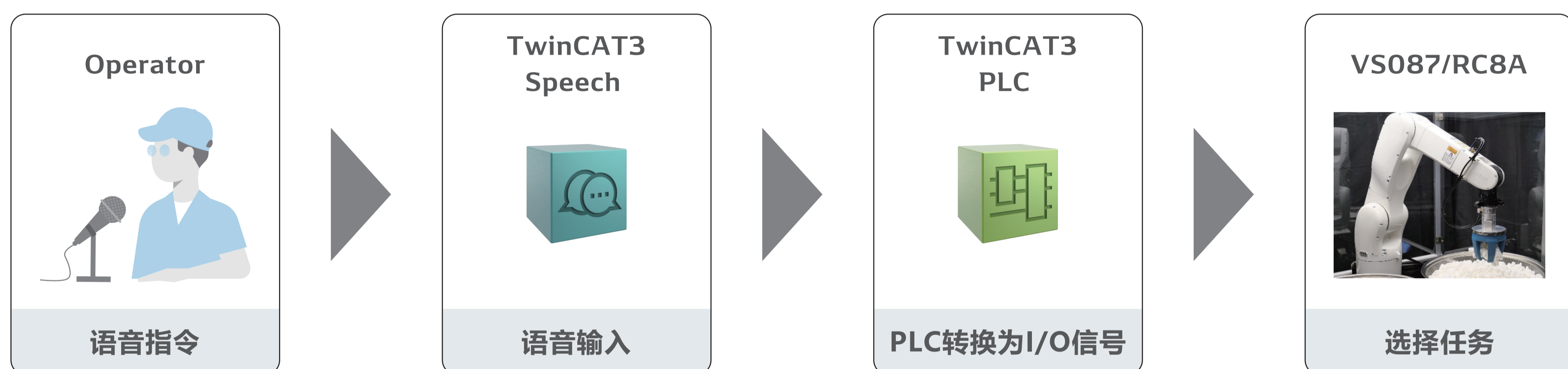
# 通过语音识别功能直接控制机器人

- 利用语音识别功能“TwinCAT3 Speech”将事先录入的语音指令通过TwinCAT3 PLC转换成 I/O 信号,从而实现对机器人下达指令。

在无法使用示教器或操作盘的场景,通过语音开展人机交流是一种有效的手段。

## 让语音识别变得简单

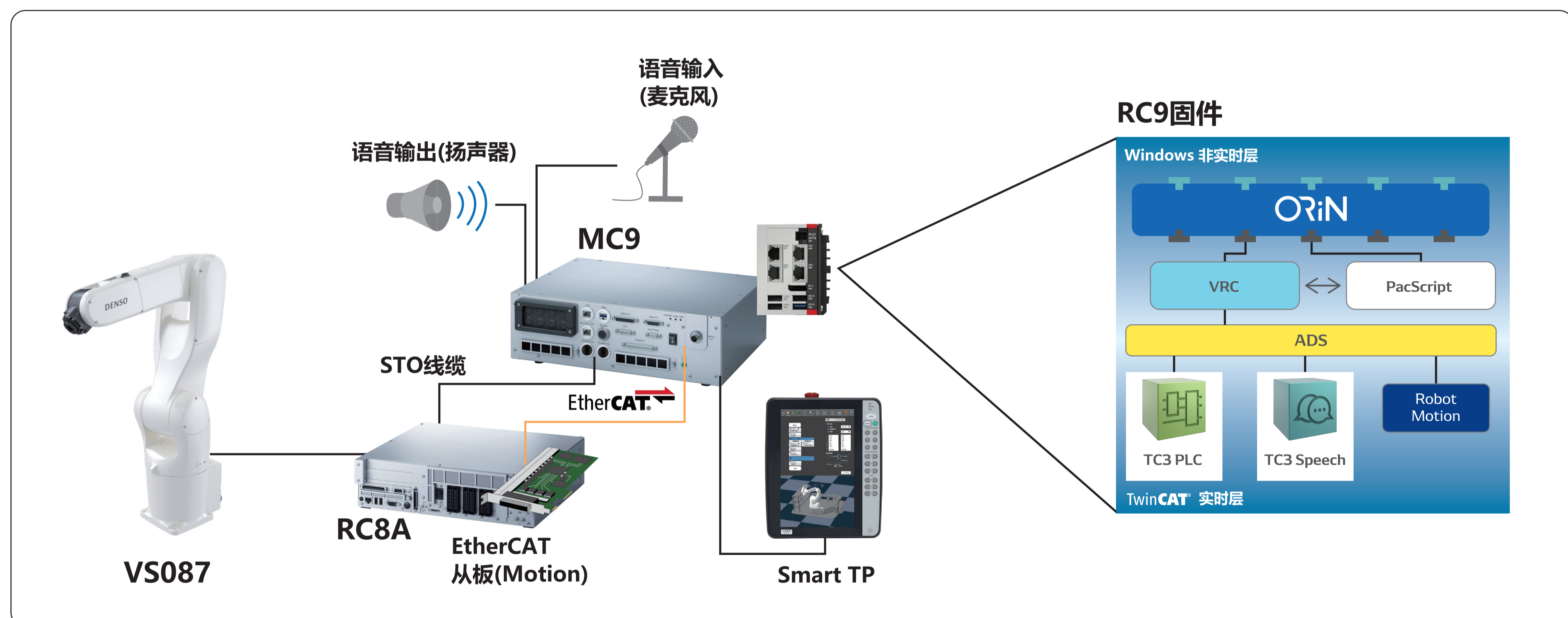
人通过语音向机器人下达指令。机器人通过语音向人报告情况。通过使人与机器人能更简单地开展交流,可以降低导入机器人作业的难度。



## 通过语音识别提升工作效率

在一些作业者不方便直接操作示教器或操作盘的工序,或是希望能中途给机器人指示但自己双手被占用时等,如上所述的多种场景中,通过语音开展人机交流是一种有效的手段

## 系统构成



### 该演示装置的语音指令

语音指令	动作说明	语音指令	动作说明
开始运行	开始演示动作	松开	机械手松开
停止运行	停止演示动作	再浅一点	向上调整取出位置
移动至固定位置	向固定位置移动	再深一点	向下调整取出位置
从右侧取出	从右侧的过滤框取出工件	再右一点	向右调整取出位置
从左侧取出	从左侧的过滤框取出工件	再左一点	向左调整取出位置
搅拌	在过滤框中进行搅拌	再向前一点	向前调整取出位置
夹取	机械手夹取	再向后一点	向后调整取出位置