

全てのデンソーロボットがROSに対応

All DENSO robots can be controlled by ROS

ロボットアプリケーション開発を簡単にするオープンソースソフトウェア「ROS」に対応します。ROSコミュニティで開発されたオープンなソフトウェアからデンソーロボットを自由に動かします。

They (All DENSO Robots supporting RC8) can be controlled by the open source software "ROS" which simplifies development of the robot application. DENSO robots can be controlled over the open software developed in the ROS community.

ROS

ROSとは、Robot Operating Systemの略で、アメリカのOSRFが維持・管理しているロボット用オープンソース・ミドルウェアです。ソフトウェア開発者のロボット・アプリケーション作成を支援するライブラリとツールを提供しています。

ROS stands for Robot Operating System, which is the open source middleware for robots maintained and managed by OSRF in the United States. We provide guides and tools to support software developers create robot applications.

RC8の構成

Configuration of RC8



COBOTTAの構成

Configuration of COBOTTA

