

COBOTTAと移動式ロボットを使った インターフェースモジュール組立

オープン性を特長とするCOBOTTAが、
ROSやLabVIEWなどのあらゆる開発環境に
対応できることで教育現場の教材として活用可能



COBOTTAのOSS版で、ROS・LabVIEWにも対応

COBOTTAを搭載した移動式ロボット「Robotino®」が工程間を移動し、
Robotinoから電源供給をされたCOBOTTAが各工程で給排作業

Linux+ROSを搭載したCOBOTTAによる基板組立て

LabViewを搭載したCOBOTTAと多肢ハンドを持ったCOBOTTAによる
検査



使用製品

フェスト株式会社 / 移動式ロボット「Robotino」

アダマント並木精密宝石株式会社 / 多肢ハンド「K3ハンド」

COBOTTA OSS版

- ・LabView
- ・Linux



Interface module assembly with COBOTTA and mobile robots

By corresponding to various development environments such as ROS and LabVIEW, COBOTTA and its open features can be applied as training materials in the classroom

The OSS version of COBOTTA which supports ROS/LabVIEW

- Moving robot "Robotino®" on which COBOTTA is installed moves between processes and COBOTTA, powered by Robotino, supplies or rejects material to or from each process
- Board assembly by COBOTTA with Linux+ROS installed
- Inspection by a COBOTTA with LabView installed and another COBOTTA with a multiple-digit hand

Featured products

- Mobile robot system "Robotino" manufactured by Festo AG & Co. KG
- Multiple-fingered hand "K3 hand" manufactured by Adamant Namiki Precision Jewel Co., Ltd
- COBOTTA OSS version
 - ・LabView
 - ・Linux

使用 COBOTTA 与便携式机器人的接口模块组装

以开放性为特征的 COBOTTA, 支持 ROS 与 LabVIEW 等所有开发环境, 因此可灵活用做教育现场的教材