

【機械・ロボット科3年】実習 ロボットアーム制御①



令和3年7月、機械・ロボット科3年生の実習において、ロボットアーム制御を行っています。

今回の実習では、ロボットアームのポジション登録、プログラムの基本コマンド、パソコンからの操作法を習得しました。

次回は、カラーセンサ（3つ）を使用し、黒い物体、青い物体、黄色い物体を判別させロボットアームを用いて所定の位置に部品を収める制御を行います。