

- 情報処理機能をもっている移動ロボットシミュレータ: IRODi

| に関して | 活用 事例 | 推薦 | 製品 パッケージ |

に関して 図 動画

概要

- ユーザーの自由なロボット設計技能
- 人工知能型ロボットと連する多様なライブラリー
- ボット プログラミング (Flow Chart、C言語)
- C言語 自動生成技能
- 仮想のロボット環境構成及びシミュレーション
- 実際MICOMと通信及びダウンロード
- 人工知能型ロボット教育コンテンツ

過程



過程



特徴1- ロボット 設計

* 多様なロボットライブラリーの提供



- 常用化されたロボットライブラリー
- 初級者用Builder Wizardの提供

* 要素 ライブラリー



- ロボットセンサー要素ライブラリーの提供
- ロボット アクチュエーターライブラリーの提供

* 3Dキャドデータ Import



- 3D Modeler 提供
- STL DATA Direct import

② 特徴2-ロボット コントロール



多様な MICOM ライブラリ

- AVR

易しくて簡単な GUI プログラミング

- 順序図形式のコントロールプログラム 提供
- 順序図でC code生成技能の提供

C言語 プログラムの作成及びコンパイラー

- C 言語Editor 及びの提供Compiler

④ 特徴3-ロボット環境シミュレーション技能



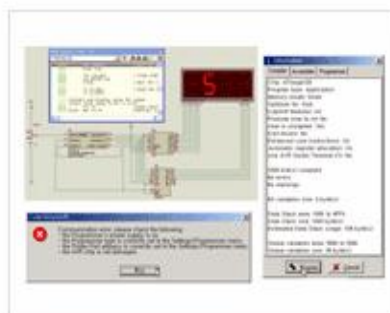
環境ライブラリーの提供

- 多様な種類のWork space 提供
- 環境製作Wizardの提供

環境設定技能

- 障害物環境設定技能の提供

④ 特徴4-ロボット検証及びその他の技能



プログラム検証

- MCU Monitoring 技能提供
- 多様なMemory Read/Write 技能の提供

回路検証

- 回路エラー部分の視覚的表示技能の提供



Real RobotとInterface

- ISP Download 技能の提供
- JTAG通信及びDownload技能の提供

外部操作機でコントロール

- 外部操作機でシミュレーションロボットを 有/無線コントロール可能

④ モバイルロボット

ロボットをコントロールする方式を易くして面白く構成した為、基礎から応用実習まで段階別に学習できるように開発されたロボット

- MCU : AT90 series-at90s1200/2313/8515
Atmega series-atmega8/16/103/128
At43usb series- at43usb351/353/355/320/324/325/326
- 学習要素 : ステップモーター, RC モーター, 超音波センサー,
赤外線タッチセンサー, LCD, Dot-Matrix,
リモコン, スイッチ, ISPダウンロード

規格	
ITEM	Digital Robot series
MICOM	AVR Atmega128
Motor	STEP,RC Servo Motor
supersonic sensor	max3000mm, detail 30mm
LCD	16*4 Line
Dot Matrix	16*16, 3color
External control	weight control
Download	ISP, JTAG type
weight	2Kg
the maximum speed	150mm/sec



model DR 12

▣ システムの要求仕

	最小	推薦
CPU	Dual Core	
MEMORY	64MB	256MB
HDD	300MB	500MB
GRAPHIC	1024X768	1024X768
VRAM	16MB	128MB
OS	Windows 98/ NT/ 2000/XP	