

講習会 卓上アームロボットを使った ROS2 体験講習

人手不足などのものづくり現場が抱える問題を解決する手段として、ロボットなどを用いる自動化システムの導入が注目されています。現在では、新しい技術の登場により、**小規模な自動化システムの内製**が比較的容易になってきています。大阪技術研では、そのための**中核的な技術**としてオープンソースフレームワークの **ROS(Robot Operating System)**に着目し、研究開発や技術支援を行っております。本講習会は、小規模な自動化システムの内製に興味のある方を対象に、**ROSの最新バージョンである ROS2**により、**卓上アームロボットを実際に制御**することを通じて **ROS2の機能を具体的にご理解**いただくことを目的としております。下記の要領で講習会を開催いたしますので、ご案内申し上げます。

◆日 時： 令和5年3月6日(月) 13:15 ~ 15:15

- ・ バスでお越しの場合、13:01に和泉中央駅を出発するバスで間に合います。
- ・ 終了時刻が前後する可能性があります。ご了承ください。

◆場 所： (地独)大阪産業技術研究所 和泉センター (和泉市あゆみ野2-7-1)

- ・ 当日は、講習開始時刻までに当研究所の玄関ホール 講習会受付にて、受付をお済ませください。担当者が講習会場にご案内します。(受付は講習会開始時間の10分前より始めます。)

◆定 員： 1名

- ※ 受講票は発行いたしません。返信で受付をお知らせします。

◆費 用： 無 料

◆申込み先： (地独)大阪産業技術研究所 和泉センター 顧客サービス部

- ※ お申込みは、メール (izumi-entry@orist.jp) またはFAX (0725-51-2520) でお願います。

◆講習内容： 卓上アームロボットを実際に動かしながら、ROS2の通信の仕組みについて解説します。

講習会では、主要な機能を中心にROS/ROS2を紹介します。さらに、アームロボット実機を制御する実習を行います。文献やチュートリアルだけでは分かりにくい、ROS/ROS2の通信システムが実際のロボットの制御にどのように使われているのか具体的にご理解いただけます。

- ※ なお、制御用PCとアームロボットは、弊所で準備したものをご使用いただきます。



卓上アームロボット
Robot Magician

◆講習担当：

(地独)大阪産業技術研究所 和泉センター 電子・機械システム研究部 赤井亮太

◆お問い合わせ先： 顧客サービス部 TEL：0725-51-2512

【新型コロナウイルス感染症拡大防止対策へのご協力をお願い】

研究所内ではマスクを常時着用し、入口に設置している消毒剤で手指消毒をお願いします。また、受付時に健康状態を確認させていただきます。

会場のご案内

■会場 (地独)大阪産業技術研究所 和泉センター
(和泉市あゆみ野 2-7-1)

■アクセス

泉北高速鉄道「和泉中央駅」下車
南海バス(5番乗り場)に乗り換え10分、「大阪技術研前」下車

南海バス時刻表<和泉中央駅発>

9時	7、27
10時	3、34
11時～15時	1、31

■駐車場

ゲート入って左手に駐車場があります。ご利用ください。



参加申込書

(地独)大阪産業技術研究所 和泉センター 顧客サービス部 行

メール: izumi-entry@orist.jp FAX: 0725-51-2520

講習会 テーマ「卓上アームロボットを使った ROS2 体験講習」

令和5年3月6日(月)

会社名		
所在地	(〒 -)	
参加者	所属:	氏名:
連絡先	TEL:	FAX:
講習会の情報源	①Web ページ ②メール配信 ③チラシ ④他機関の情報 ⑤その他 ()	

◆◆メルマガ会員募集◆◆

メールアドレスで簡単登録できます!!

講習会の案内など、大阪技術研の関連情報をお知らせする「ORIST EXPRESS」の配信をご希望の方は、下記にメールアドレスをご記入いただくか、右のコードからご登録ください。

ORIST EXPRESS 会員規約はこちら→ https://orist.jp/mail_magazine/MemberAgreement/



Email	
-------	--

※上記参加申込書に記載された内容につきましては、本講習会の参加者の集計及び下記の目的に使用させていただきます。

①お客様からの問い合わせへの対応、当研究所利用に関する手続きの案内など、お客様サポート。

②当研究所および関連団体の催事情報提供などの案内。

※講習会の申込状況の確認はこちら→ <https://orist.jp/izumi/events/seminar/>