

要約書
ABSTRACT

部材取付ロボット
MEMBER ATTACHMENT ROBOT

天井面 1 に設けられた埋設部材 4 に棒状部材 6 を取り付ける部材取付ロボット 100 は、床面 2 を移動可能な台車部 10 と、埋設部材 4 への棒状部材 6 の取り付けを行う部材取付部 24 と、支持軸 23 を中心に部材取付部 24 を回動させる回動モータ 22 と、埋設部材 4 の傾きを検出可能な距離センサ 51 と、台車部 10、部材取付部 24 及び回動モータ 22 の作動を制御する制御部 50 と、を備える。制御部 50 は、部材取付部 24 により保持された棒状部材 6 の傾きが、距離センサ 51 によって検出された埋設部材 4 の傾きと略一致するように、回動モータ 22 及び台車部 10 の少なくとも一方を作動させてから、埋設部材 4 に棒状部材 6 を取り付けるように部材取付部 24 を作動させる。

FIG. 8