### **Oriental motor**

# 使用方法 MRC Reality - Meta Quest 3 -



基本操作

#### コントローラ、もしくはハンドジェスチャーで操作ができます。

アイテムの選択



カーソルを対象に当て、Aボタン押下



**掴んで操作** 一部オブジェクトは掴むことが可能



Hand

対象を親指と人差し指で掴んだまま動かす

使用方法

### ロボット選択 空間に表示するロボットを選択



使用方法

### 操作パネルの移動・拡大/縮小



#### 移動

コントローラ/手もしくは、カーソルを操作パネル外側に近づけると 白枠が表示されます。 白枠を掴んで位置を変更できます。



拡大/縮小

コントローラ/手もしくは、カーソルを白枠の角に近づけると白点が 表示されます。

白点を掴んで拡大/縮小できます。

使用方法

### 操作パネルの位置・ロボット設置位置のリセット

\*ハンドジェスチャーでは非対応



右コントローラのトリガーボタンを短く押すと、 操作パネルの位置、サイズをリセットし、ユーザー正面に 配置します。

2秒以上 押し続けるとロボットの設置位置もリセットし、 ユーザー正面に配置します。

\* ロボット設置位置のリセットは後述する、

**ロボット選択モード** or **ロボット設置モード**のときのみ





ロボット設置

設置位置を調整し、操作パネルの



#### 移動

位置確定

操作パネルの移動同様、コントローラ/手もしくはカーソルをロボット に近づけると白枠が表示されます。 白枠を掴んで位置を変更できます。

操作パネル 右下の方向ボタン 🗣 長押しでも移動可能

を選択してください



#### 回転

白枠の辺の中央にコントローラ/手自体もしくはカーソルを近づけると
白点が表示されます。
白点を掴んで回転できます。
操作パネル 右下の方向ボタン ●● 長押しでも回転可能

使用方法

### **ティーチング** ロボットの操作、プログラム(動き)を作成



使用方法

## **ティーチング** ロボットの操作、プログラム(動き)を作成



ロボットの操作

・操作ボタン 💠 長押しで操作

ロボット先端の黄点を掴んで操作

# MRC Reality 使用方法

#### **ティーチング** ロボットの操作、プログラム(動き)を作成



#### プログラム作成

コマンド一覧からシーケンスエリアに コマンドを追加して動きを作ります。

#### コマンド追加方法

- 1. 登録したい位置までロボットを操作
- その位置まで動かすためのコマンドを追加 アイコンをダブルタップ → 一番下に追加 アイコンをドラッグ&ドロップ → 任意の場所に追加

#### コマンド

PtoP: 各モーターの移動量が最小になるように動きます

直線:ロボットの先端(TCP)が直線軌道になるように 動きます

使用方法

# プログラムの編集



使用方法

### テスト 作成したプログラム(動き)を実行



連続実行ボタン ボタンを押している間、 一番上のコマンドから

実行します。

# **Oriental motor**