

# COBOTTA

## AIによる複数台ロボット制御技術

Technology for Controlling Multiple Robots with AI

複数ロボットによる効率的な作業を、AIによりプログラムレスで実現します。

Program-less efficient work by multiple robots by AI

ロボット間での役割分担や、お互いの干渉を回避するように考慮して機械学習を行わせることで、効率的な行動計画を生成します。

AI generates the efficient motion plans of multiple robots, as a result of machine-learning about arranging rolls of each robot and avoiding interference with each other.

任意のお手本をカメラで認識し、2台のCOBOTTAがばらばらに散らばっている積み木をつかんでお手本を再現します。

The two COBOTTA's build up the same figure from scattered blocks by recognizing the sample built by visitors with the camera.

