


```

EVAL(MONSET(1));
AMOVE(<<JX,JY,JZ,JW,JG>, POS(1), MONABN, SPD(1) );
DESTPOS(J);
N= 2;
WAITMOVE;
REPEAT
  BEGIN
    EVAL(FOREOP(N));
OMRTRY:
    EVAL(MONSET(N));
    DMOVE(<<JX,JY,JZ,JW,JG>, POS(N), MON, SPD(N) );
    EVAL(AFTEROP(N));
  END
  UNTIL (N= N+1) GT 4;
---
EVAL(MONSET(5));
AMOVE(<<JX,JY,JZ,JW>, SELECT(<<1,1,1,1,0>,POS(5)>), MONABN, SPD(5) );
STATPOS(I+1);
N=6;
WAITMOVE;
REPEAT
  BEGIN
    EVAL(FOREOP(N));
OMRTRY1:
    OMRTRY= OMRTRY1;
    EVAL(MONSET(N));
    DMOVE(<<JX,JY,JZ,JW,JG>, POS(N), MON, SPD(N) );
    EVAL(AFTEROP(N));
  END
  UNTIL (N= N+1) GT 10;
ENDFORCE: 0;
END;

```

} POS(1)へ移動
 } POS(2)
 } POS(4)へ移動
 } POS(5)へ移動
 } POS(6)
 } POS(10)へ移動

図 8 バレタイジングプログラムの核の部分

参 考 文 献

- 1) 前田, "マイクロコンピュータソフトウェア開発の実践的技法・ノウハウの全て. ソフトウェア編" pp.238, 日本システムックス
- 2) 新井, 松元, "ロボット制御システムにおける中間言語の形式", pp.721-722, 昭和 58 年度精機学会秋季大会
- 3) 井上, "環境の理解と行動", 情報処理, pp.978-985, 19(10), 1978
- 4) S. Bonner, K.G. Shin, "A Comparative Study of Robot Languages", Computer, pp.82-96, 1982(DEC)
- 5) 新井, "ロボット言語—記述形式と知的レベル—, 計測と制御, pp.14-19, 21(12), 1982
- 6) "特集—ロボット言語—, ロボット, No.39, 1983(May)
- 7) "CAM-I Proposes Standards in software", The Industrial Robot, pp.252-253, 1982 (Dec)
- 8) 新井, "ヨーロッパにおけるロボット言語開発の動向", オートメーション, pp.27-31, 27(4)
- 9) K. Takase, R.P.C. Paul, "A Structured Approach to Robot Programming and Teaching", IE³ Trans. on Systems, Man, Cybernetics, pp.274-289, SMC-11(4), 1981
- 10) R.P.C. Paul, "WAVE: A model based language for manipulator control", The Industrial Robot, pp.10-17, 4(1), 1977
- 11) R.P.C. Paul, "Robot Manipulators", MIT Press, 1982
- 12) R.H. Taylor, D.D. Grossman, "An Integrated Robot System Architecture", Proceedings of the IE³, pp.842-856, 71(7), 1983
- 13) R.H. Taylor, P.D. Summers, "AML: A Manufacturing Language", The International Journal of Robotics Research, pp.19-41, 1(3), 1982



橋野 賢 (Satoshi HASHINO)

昭和 22 年 4 月 5 日 福岡県生れ。昭和 48 年九州大学理学部物理系大学院修士修了。同年通産省機械技術研究所入所。生産工学部ロボット工学課に在籍、現在に至る。昭 57~58 米国バデュー大学客員研究員。

日本機械学会, バイオメカニズム学会の会員。

(日本ロボット学会正会員)