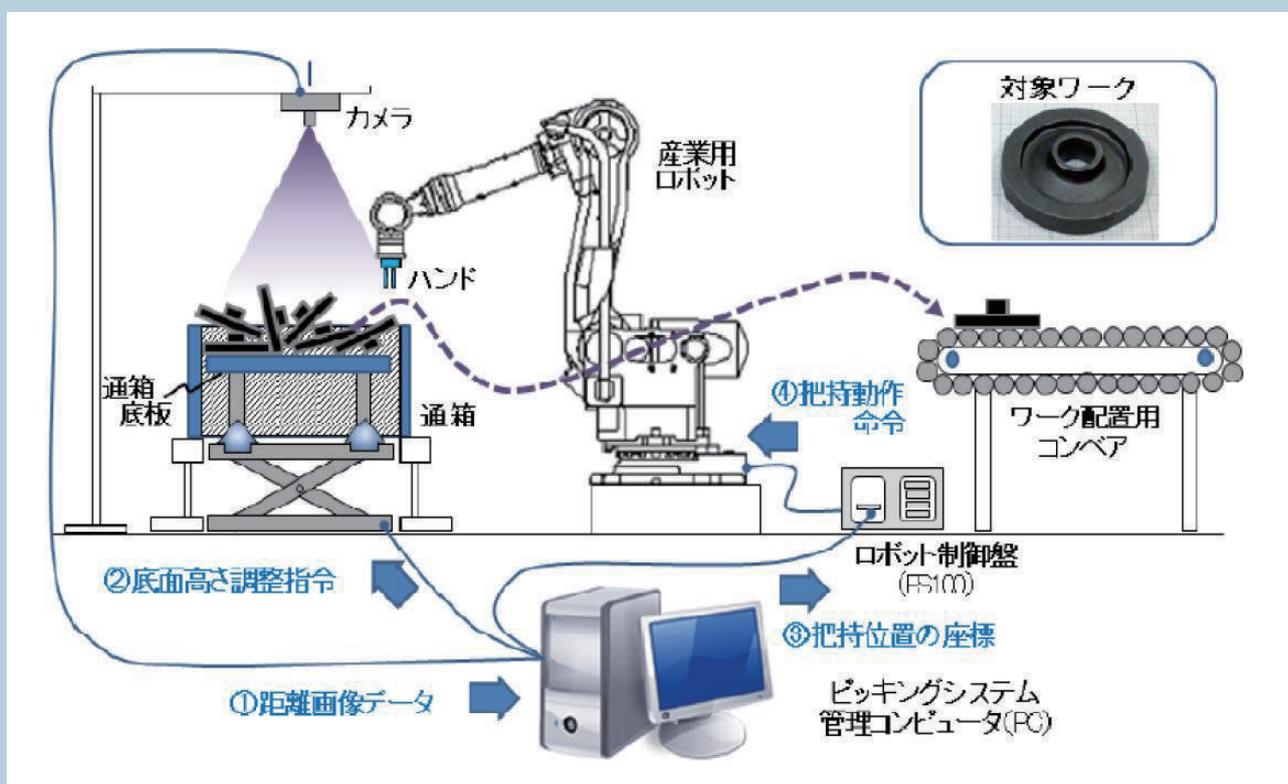


バラ積み自動車部品 ピッキングロボットシステムの開発

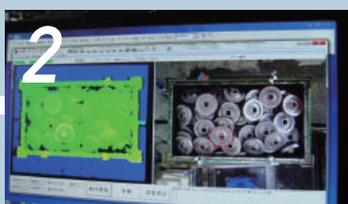
■ 概要

バケットにバラ積みされた円盤状部品を安価な3D距離画像センサにより計測認識し、独自のロボットハンドにより把持して指定場所に搬送するピッキングロボットシステムを開発。

広島県立総合技術研究所 西部工業技術センター 生産技術アカデミー様の技術支援を受けました



3D センサによる部品の位置姿勢の計測



3D 距離画像からの部品の識別



ロボットハンドによる部品の把持



部品を加工機へ搬出

10 ピッキング
秒以内

98 成功率
% 以上