

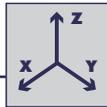
高度な3次元位置

複雑な形状でもOK

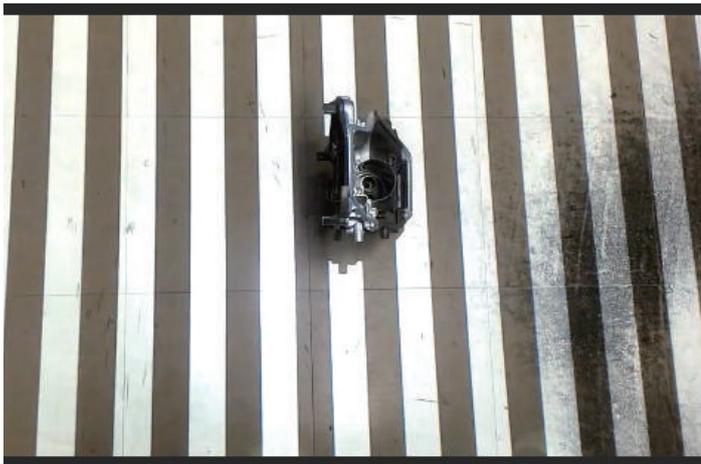
ピッキングロボット

Picking Robot System 

3D (3次元) 画像処理



例1 位相シフト法 × 空間コード法 による高精度な3次元画像処理



空間コード化した画像

カメラとプロジェクタにより、全部で「28パターン」の光を照射しカメラで撮影。【位相シフト法】と【空間コード法】を組み合わせた画像処理技術で、精度の高い「位置 (X、Y、Z座標)」と「傾き (ロール・ピッチ・ヨー)」までを算出します。



 [Webでもっと詳しく](#)   [TOPページ > What's New ! > 【位相シフト × 空間コードで3次元位置をはじき出す】](#)



例2 バラ積み自動車部品の ピッキング

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。



✔ ピッキング **10** 秒以内
✔ 成功率 **98** % 以上



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

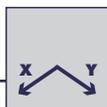


部品を加工機へ搬出

 [Webでもっと詳しく](#)   [TOPページ > 製品一覧 > ピッキング装置](#)



2D (2次元) 画像処理



カラーカメラや白黒カメラを使用し、色の違いでワークを特定・計測します。

日本システムデザイン 

<https://jsdkk.com/>