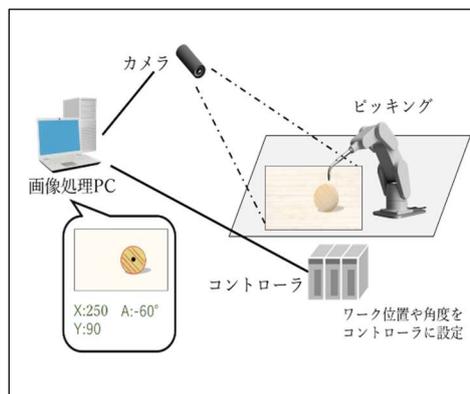


【概要】

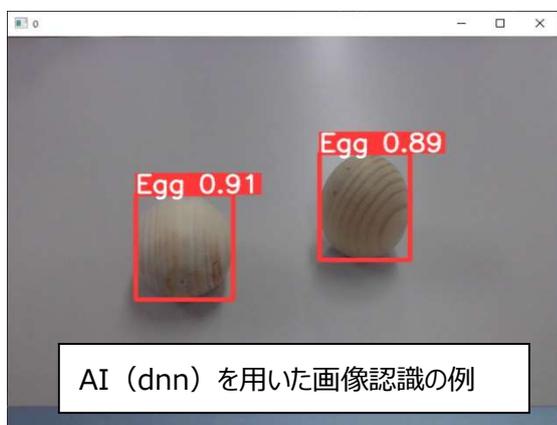


【お客様の困りごと】 一般的にロボットを使用した設備では、ワークの特性に合わせたピッキング条件や環境を作る必要がある。

【内容】 この事例は画像処理のみでワークの位置、角度を認識（角度はワークの形状や模様で認識）し、この位置情報を元にロボットがピッキングを行うことができるシステムの提案です。

【効果】 画像処理でのワーク認識が可能となるため、ワークの特性に合わせたピッキング条件や環境が不要となり、システムがシンプルかつ安価に構築できる。

ワーク認識のための画像処理はワークの特性に合わせて作成できるため様々なワークに対応可能です。対象とするワークやシステムの動作環境から適切な画像認識方法を提案いたします。



- ・テンプレート画像を用いたマッチングによる認識
 - ・ワークの色や形状などの特性を基準とした認識
 - ・AI (dnn) を利用した学習による認識
- など様々な最適な方法をご提案いたします。

さまざまなロボットと通信技術に対応したシステム構築のご提案が可能です。

【対応可能ロボット】

- ・安川電機 Motoman
- ・Kuka
- ・デンソー
- ・ユニバーサルロボット

【通信技術】

- ・TCP/IP
- ・OPC-UA
- ・SLMP
- ・Modbus
- ・ORiN
- ・CC-Link
- ・HTTP

