

バラ積み鋳鉄品の自動ピッキングシステムの開発

目的

鋳鉄品の外観検査の自動化システムの完成を目的に、検査工程への鋳鉄品供給機構として、画像処理技術を利用し、バラ積み鋳鉄品の自動ピッキング(つかみ上げる)システムの開発を行う。

研究内容

- 1) 鋳鉄品の位置と姿勢を計算する手法の検討
- 2) 位置と姿勢の計算プログラムの開発
- 3) ピッキングシステムの機構設計と製作
- 4) 鋳鉄品をつかみ上げるプログラムの開発



ピッキング後、
外観検査工程へ

