

外観検査のためのロボット動作シミュレーターの開発

研究概要

三次元形状測定を活用した鋳鉄品の外観検査において、検査ロボットの動作を自動生成するシミュレーターを開発する。

研究項目

- ・ ロボットハンドの先端座標から各モーターの回転角を算出するプログラムの開発
- ・ ワークの形状、検査箇所、その順番などを入力すると、ロボットの動作プログラムを生成し表示するシミュレーターの開発

