

ディープラーニングを利用したバラ積み部品のピッキングシステム開発

研究概要

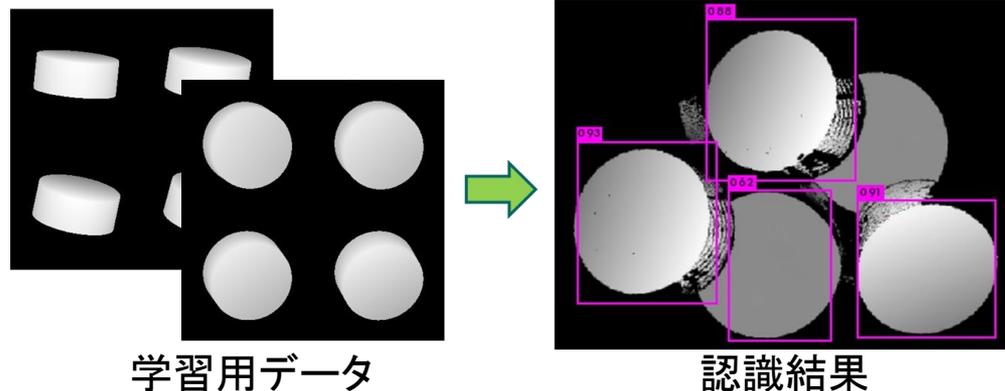
ロボットによる部品整列の自動化を目的としてディープラーニングを利用したバラ積み部品のピッキングシステムを開発します。

研究項目

- ・ 3Dデータの活用で簡単にピッキングするアプリケーションソフトの開発
- ・ ピッキングシステムを現場へ適用するための機能の開発
- ・ いろいろな種類の3次元センサを使ったピッキングシステムの開発



ピッキングシステム



ディープラーニングによる部品の位置の認識