

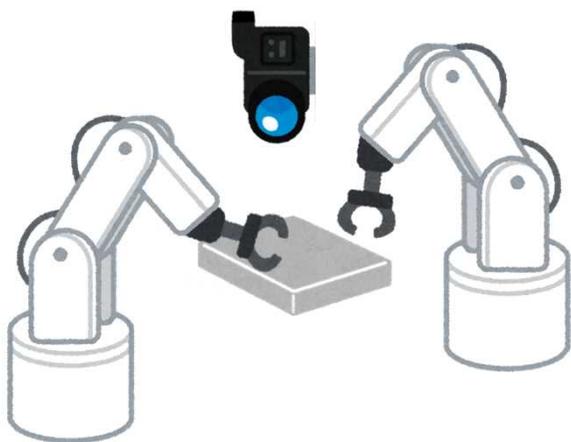
多関節ロボット2台を用いた協調制御による複雑作業の自動化

研究概要

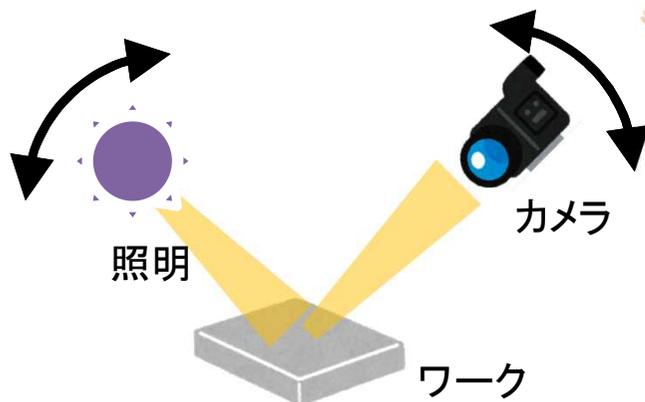
単腕ロボット2台の協調制御システムを構築し、AIによる外観検査等の複雑作業工程を効率よく自動化するシステムを開発する。

研究項目

- ・ロボットの協調制御システムの開発
- ・外観検査撮影環境の構築
- ・AIによる外観検査システムの構築
- ・協調制御によるシート剥離方法の検討



2台のロボットの協調制御
ワークの受け渡しなど



検査環境の構築
カメラ、照明の選定、配置



判別AIの構築
画像の取得、画像処理