

ロボット×画像処理による鋳鉄粗材ピッキング

背景

開発ステップ

ピッキング技術のマトリクス図

ロボット単体での自動化の限界

↓

ロボット×画像処理で自動化可能範囲を拡大

↓

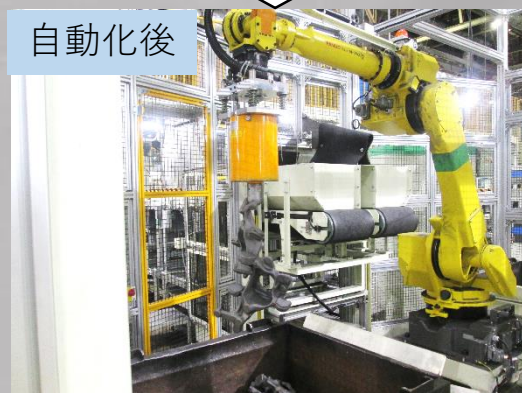
従来不可能だった“ピッキング作業自動化”にチャレンジ



自動化事例

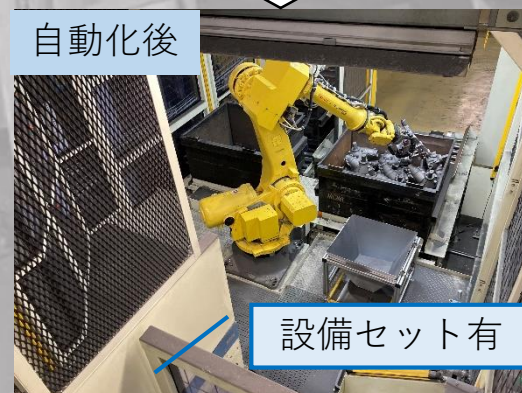
STEP1

バラ積みピック(姿勢制限無)



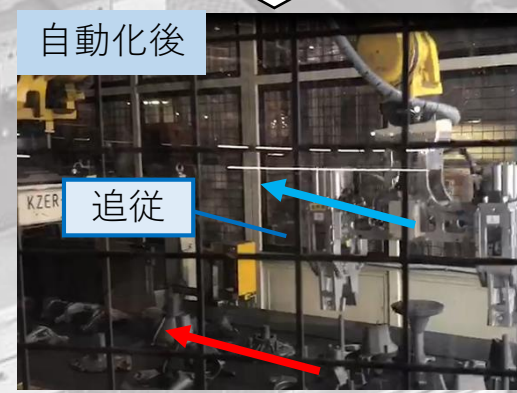
STEP2

バラ積みピック(姿勢制限有)



STEP3

コンベア追従方案ピック



STEP4

コンベア追従粗材ピック

