

3Dピッキングシステム エリアキューブロボット

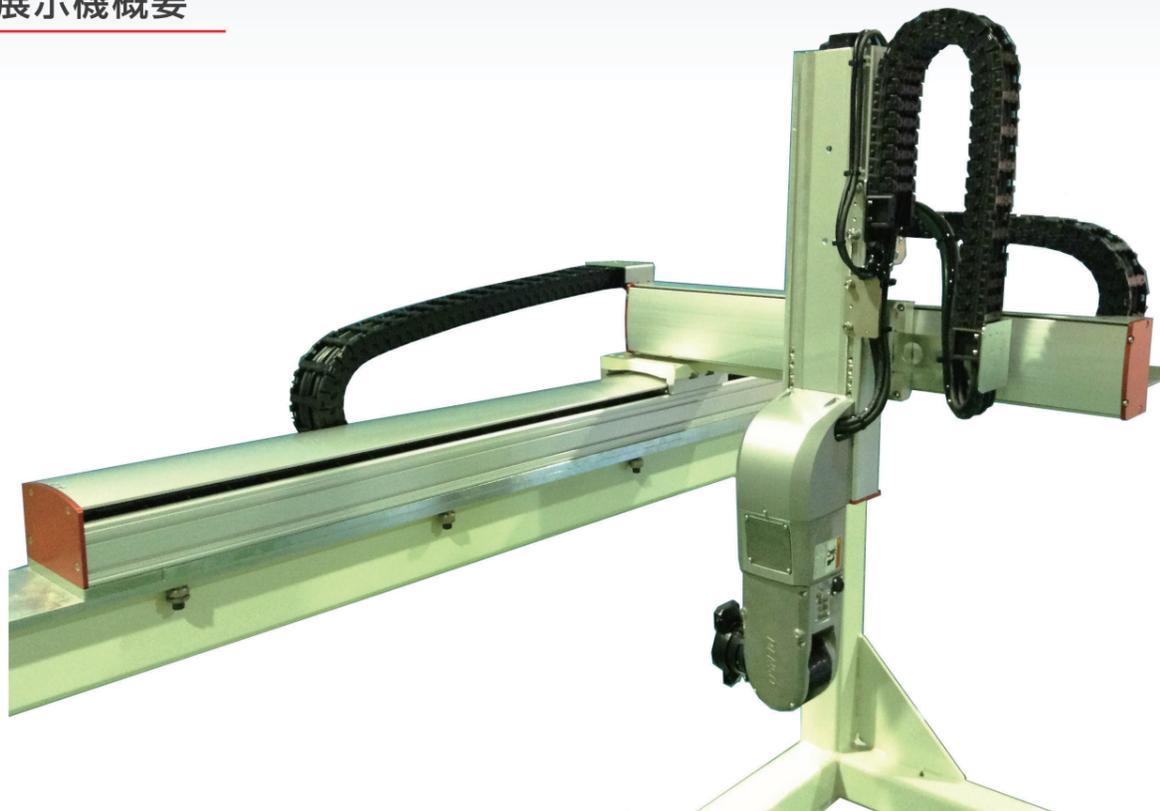
3D picking system by area cube robot

協賛出展 株式会社ナレッジ

オリジナル直交6軸ロボットによる3Dピッキングシステム。

Three-dimension picking system with an original cartesian coordinate 6-axis robot.

展示機概要



エリアキューブロボット

■ 特長

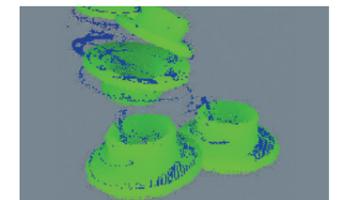
直交3軸ロボットに手首3軸の多関節機構を付加した組み合わせによって、直交型の構造でありながら、6自由度をもつ新発想のロボットです。

3Dピッキングの特長 [Feature]

無造作に積まれた対象物(ワーク)を、3次元画像処理によって位置・姿勢を認識し、ロボットが1つずつ対象物を取り出すシステムです。対象物を整列させる必要がなくなる為、人員削減・コスト削減につなげることが可能です。

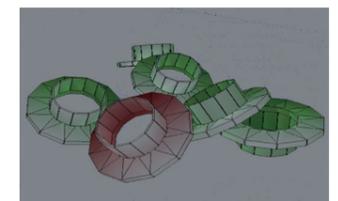
3次元認識

複数のカメラによって、対象物の3次元形状のモデリングを行います。



3次元サーチ

3次元認識を行った空間に対象物登録にて教示した3次元プレートモデルがどの様に存在するか解析します。



ロボット制御

3次元認識/サーチで算出されたワークのピッキングを行います。自動で生成されたポイントを経由してロボットは動作を行います。

