

AI搭載の3Dビジョンを活用した 通い箱のパレタイジング・デパレタイジング



- 通い箱は汚れや歪みがあり、従来の画像処理では認識が難しいとされてい
ました。Deep Learningとルールベースの画像処理を組み合わせることで正確な
認識を可能にしました。

VLロボットによる通い箱の パレタイジング・デパレタイジング

最大60kgのワークまで可搬出来るVLロボットを使用
したシステム。

仕分・物流工程に導入することで、作業者の作業環境
改善に貢献します。

ロボット仕様

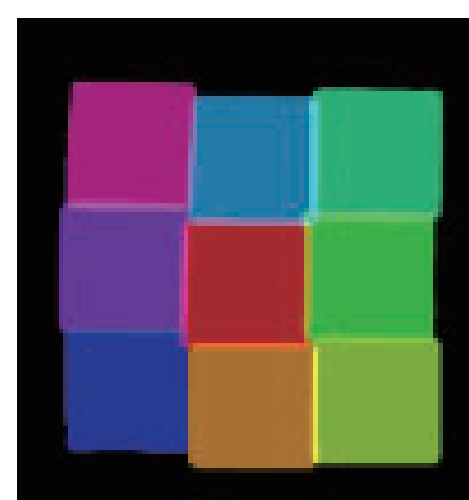
項目	VLA-4025	VLA-6022
最大動作領域 [mm]	2,503	2,257mm
可搬重量 [kg]	40	60
繰返し精度 [mm]	±0.06	

低価格で高性能なAI搭載 3Dビジョン「Mech Eye」

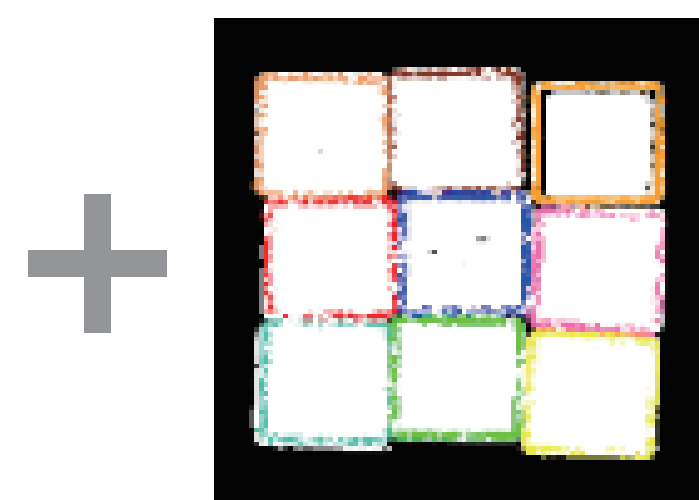
低価格かつ高性能な3Dビジョンを使用
しているため、設備コストを低減することが
可能です。

Deep Learningとルールベースの画像処理
を組み合わせることにより、汚れや歪みがある
ワークであっても高精度な認識が可能です。

Deep Learning
箱を分類



マッチング (ルールベース)
登録した箱のモデルとマッチング



通い箱把持に特化したオリジナルハンド

隙間なく積まれている通い箱を把持することの出来るオリジナルハンドを開発しました。
蓋の有無に関わらず把持することが可能です。

