

利用ROS的协作计量系统

赞助展示：株式会社RT

- 利用DENSO机器人,可以构建基于ROS的机器人系统
- 与株式会社RT独家开发的通过图像识别不定形物体的ROS软件包组合使用,实现以往无法完成的食材计量自动化

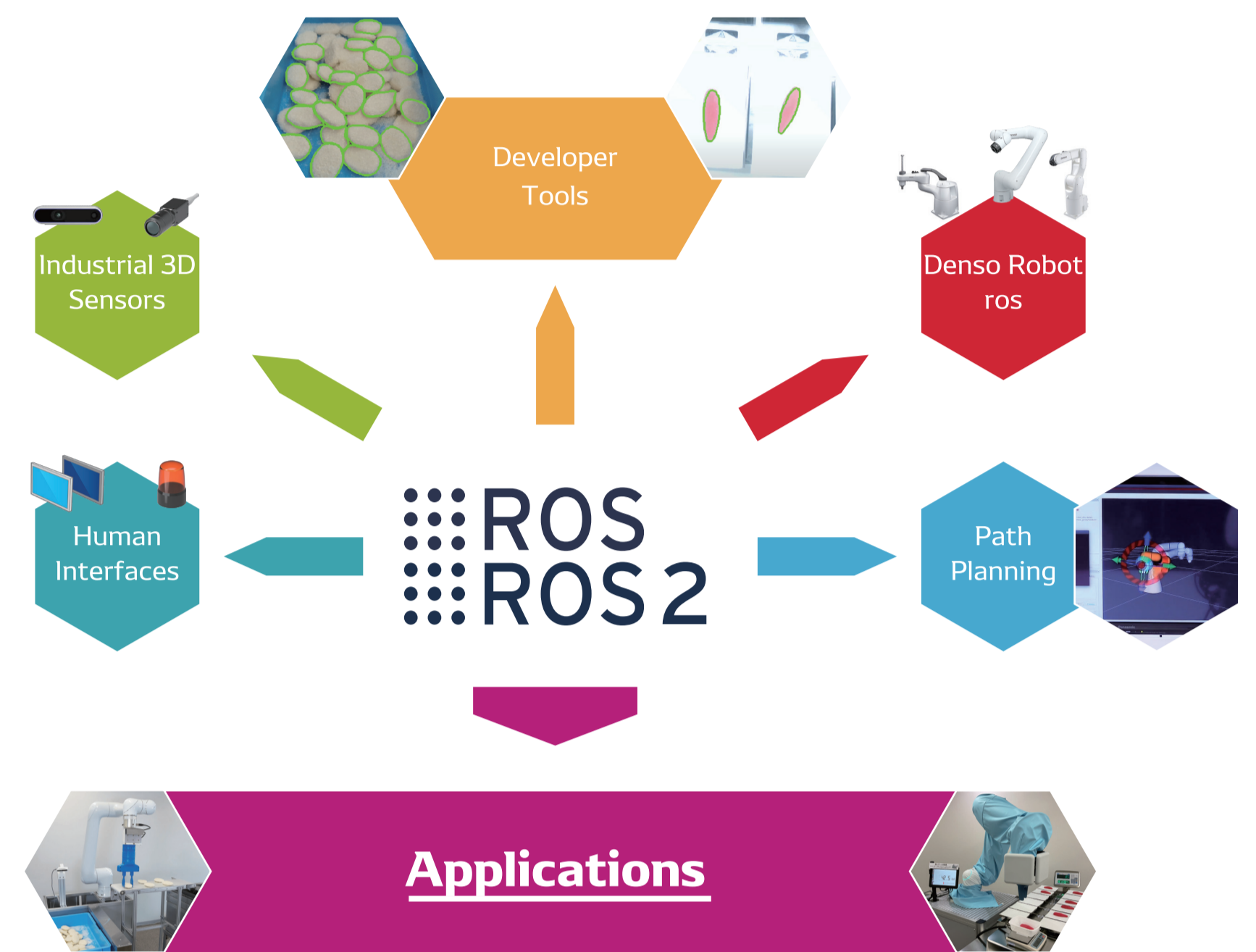
所有的DENSO机器人都支持ROS·ROS2

DENSO机器人支持开源软件“ROS”,可以使用ROS社区开发的开放资源,由此缩短机器人系统的开发周期并实现稳定的品质

DENSO机器人也支持面向要求实时性和高通信品质的工业用途而开发的“ROS2”

利用DENSO机器人的b-CAP Slave Mode,可追踪通过ROS模拟的机器人轨道

通过与株式会社RT的ROS辅助业务合作,提供开源领域的机器人开发支援

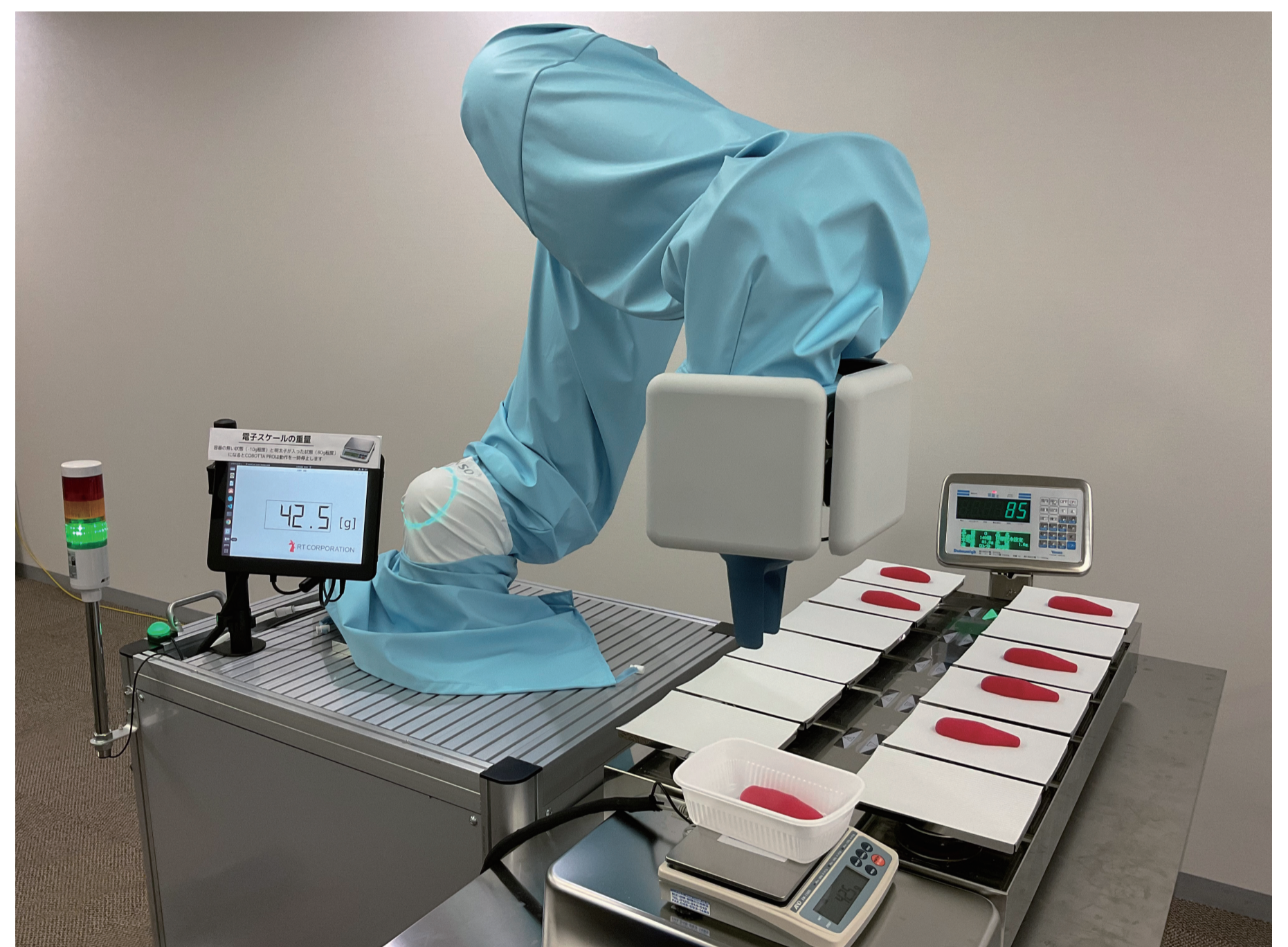


ROS是指,包含机器人系统开发工具和程序库的开源软件。任何人均可自由使用,可以提高机器人系统的开发速度。DENSO也制作并公布机器人用软件包。

实现基于ROS的不定形食材协作计量系统

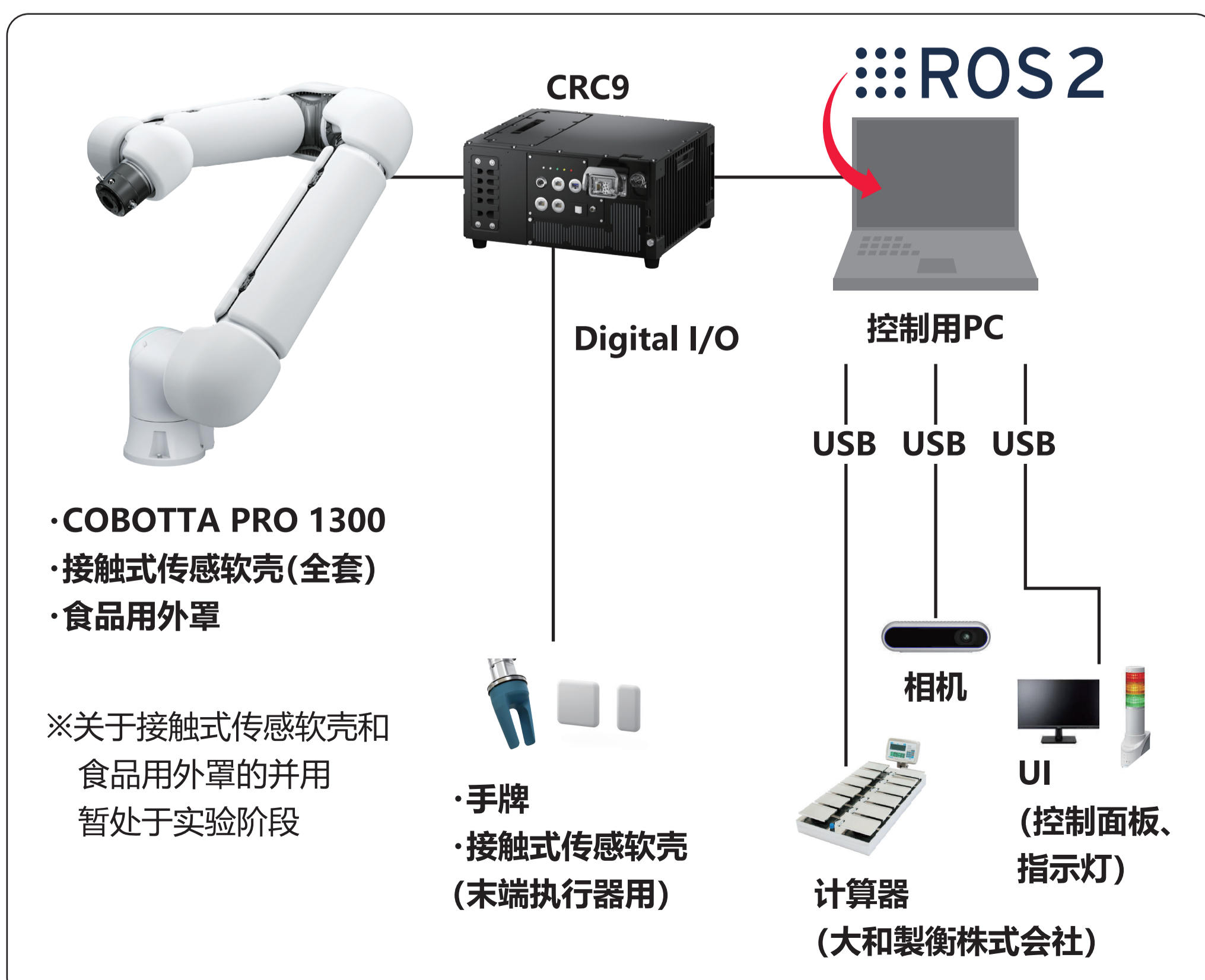
利用株式会社RT独家开发的图像识别技术,通过3D相机识别不定形食材的夹持位置

使用DENSO机器人的ROS软件包访问由机器人控制器管理的I/O信息及位置信息
根据图像识别结果,控制DENSO机器人



※通过食品用机器人外罩满足食品工序的严格卫生要求

系统构成



接触式传感软壳

选项品

通过安装高灵敏度的接触式感应皮肤,可提升协同运行时的速度,追求更高的生产效率。

