

ロボットでお菓子をGet!



≫ 特長

≫ 概念図

工場内で働く智能化ロボットが
今日はあなたに代わってお菓子をGet!

3Dビジョンのモデルレス認識技術で
様々なお菓子をピッキング。

モデルレス認識技術: モデル・把持位置の登録不要

GOT直接接続機能でロボットと直接通信。
システムのシンプル化とコストを削減。



工場内で働く智能化ロボット
MELFA FRシリーズ

ばら積みピッキング
3Dビジョンセンサ用ソフトウェア
MELFA-3D Vision 3.0

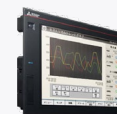


カメラヘッド



MELFA-3D
Vision 3.0

GOT直接接続機能
GOT⇄ロボットをEthernet
ケーブルで直接接続



GOT2000



ロボットコントローラ

ロボットでお菓子をGet!



① 3つの中から
遊びたいモードを
選択

② STARTボタンを
タップして
ゲーム開始

ロボットUFOキャッチャー

手動操作 ノーマルモード

手動操作 ハードモード

3Dビジョンモード

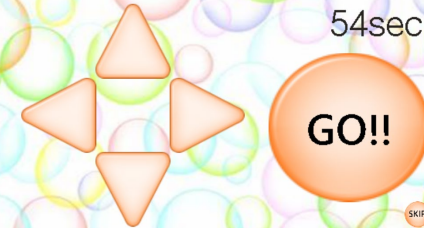
3D デモ ワーク 補充 搬送 姿勢 メンテ ナンス

START

3Dビジョンを使って、
ロボットが自動でお菓子を
取り出します。

手動操作
選択

方向キーでロボットを操作！GOで取り出し開始！



③ 時間内に方向キー
でロボットの狙いを
定めて、GO!!
ボタンをタップして
お菓子を取り出し

3Dビジョン
選択

GOで取り出し開始！



③ GO!!ボタンを
タップして
お菓子を取り出し