

ロボットアームによる組み付け部品検査

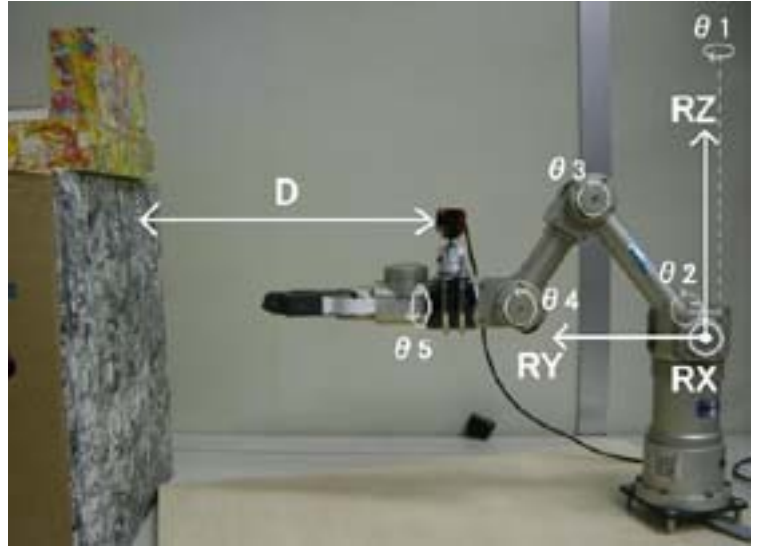
中央大学 / 野村侑一朗・青木公也



(a) KatanaHD-6M



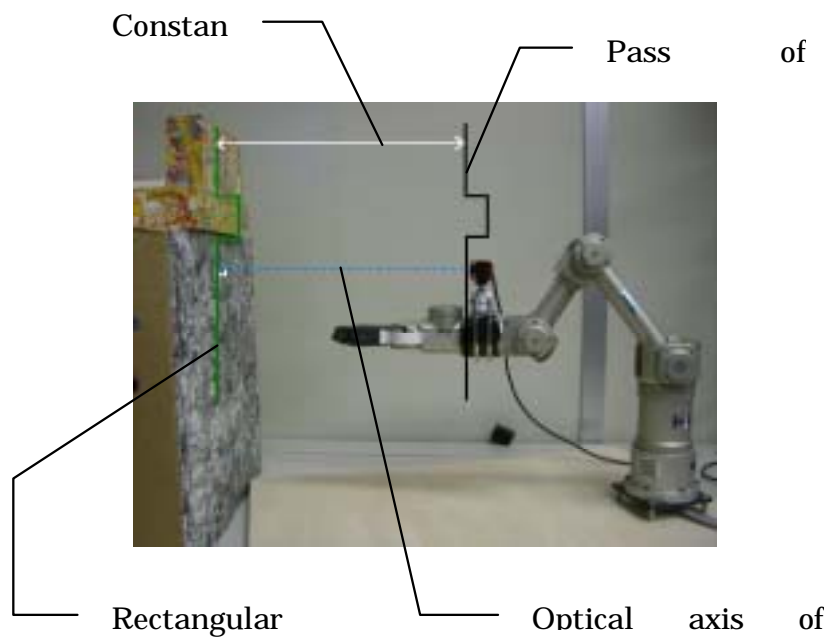
(b) MiniBEE



第 4 図 ステレオカメラから検査対象までの距離



第 2 図 検査装置概観



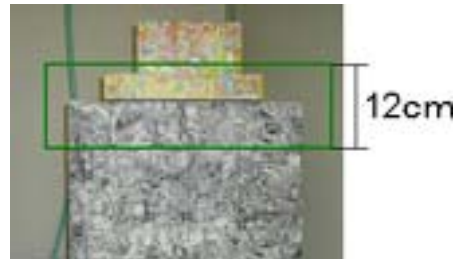
第 3 図 実装概観



(a) 検査対象、正面、側面

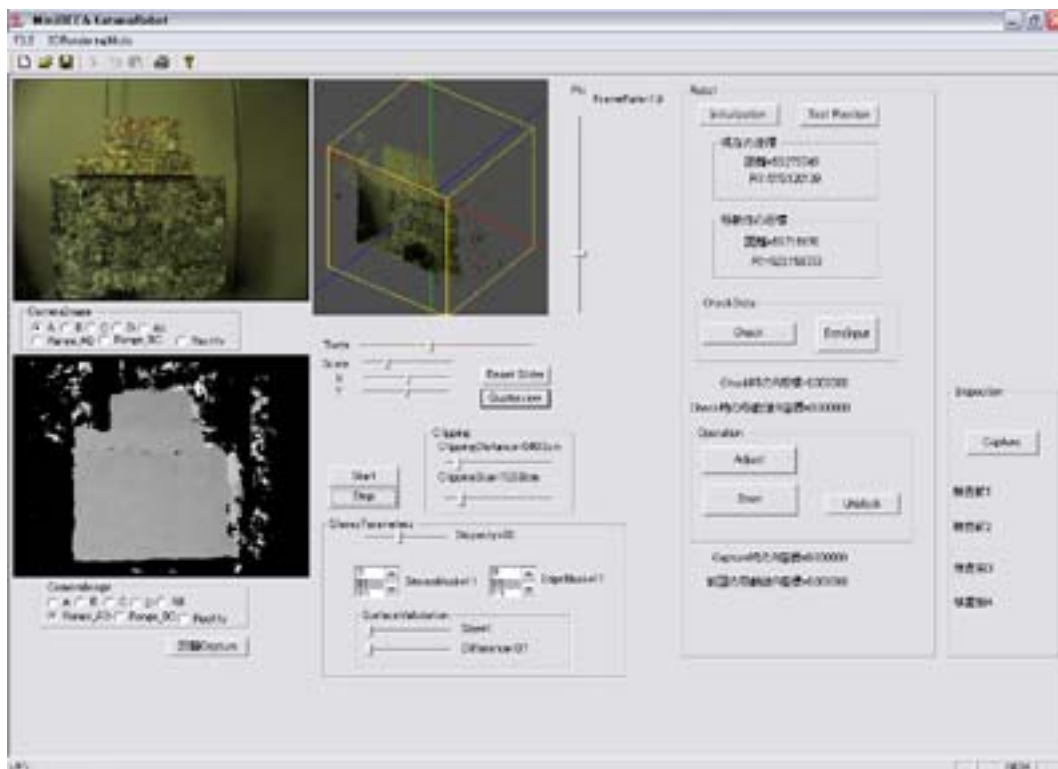


(b) 検査対象までの距離



(c) 検査範囲

第 5 図 検査概観



第 6 図事前補正画像の比較実験



(a)正面



(b)側面



(c)結果表示

第7図 正常



(a)正面



(b)側面



(c)結果表示

第8図 異常(中央の箱が飛び出していない)



(a)正面



(b)側面



(c)結果表示

第9図 異常(中央の箱が2cm飛び出している)



(a)正面



(b)側面



(c)結果表示

第10図 異常(一番上の箱も1cm飛び出している)