

產學合作成果發表

專案 / 研究主題

機器視覺工件識別與傳送

學校系所：臺北城市科技大學 電機系

計畫主持人：沈混源 副教授

計畫重點：使用機器視覺系統達成快速識別不同目標物件，並傳送給工業機器人之方法。以 KEYENCE 視覺系統追蹤物件座標、角度、物件類別，再透過 RS232 或 Ethernet 與工業機器人通訊，進一步補正工業機器人臂端工具之座標。

效益 / 特色：所提出之工業機器人視覺系統工件識別設計經測試可成功地達成辨識出不同的目標物件，並將 X、Y 座標、角度、面積值、檢測時間等數值傳給工業機器人，可快速並準確的判別出目標物。

教授專長：機器人



(圖 1)