

產學合作成果發表

專案 / 研究主題

STÄUBLI 工業機器人視覺輔助輸送帶工件追蹤系統

學校系所：臺北城市科技大學 電機系

計畫主持人：潘同泰 副教授

計畫重點：提出 STÄUBLI 工業機器人於輸送帶上追蹤工件之方法，使用 Arduino 控制步進馬達之速度來帶動輸送帶，再透 KEYENCE 視覺系統與 STÄUBLI 通訊，進一步修正工業機器人臂端工具之座標，達到追蹤物件作業之目的。

效益 / 特色：機器視覺系統搭配快速影像處理，可以讓自動化設備在短時間內檢測大量的物件是否為良品，剔除不良品，使得產線效能大增，良率提高。因此工業機器人結合視覺會是重要的課題。提出能快速學習工業機器人結合機器視覺系統之方法，以符合自動化的產業需求，作為學校教學訓練使用之範例。

教授專長：機器人



(圖 1)