2016 TMTS 台灣國際工具機展

# 產學合作成果發表

**專案 / 研究主題** 輸送帶上使用六軸手臂執行多物件組裝技術

**學 校 系 所：** 國立台灣科技大學 機械系

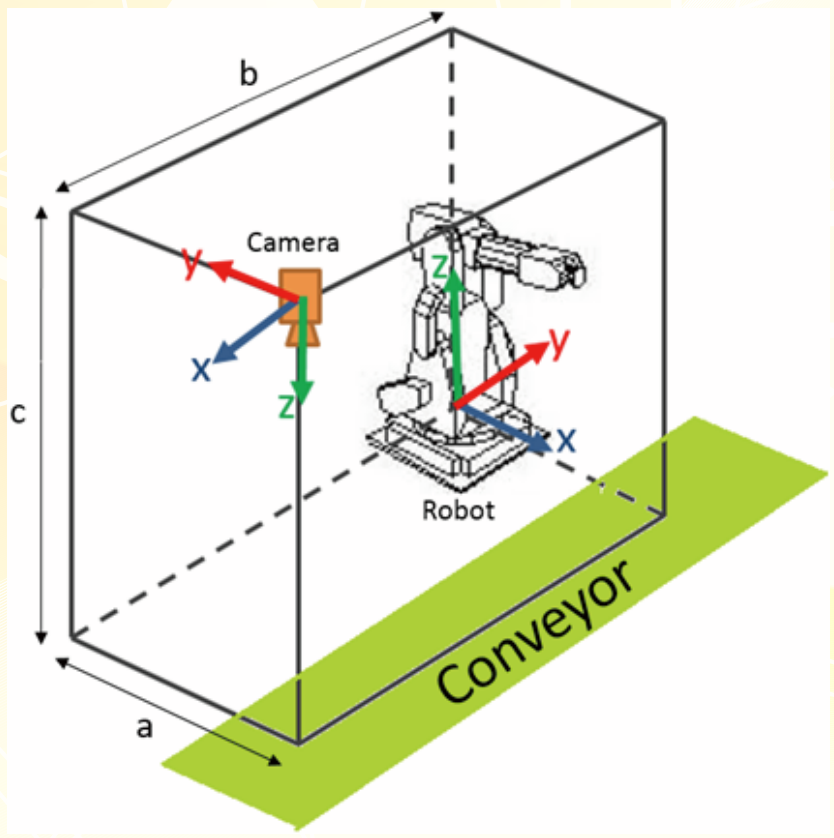
**計畫主持人：** 林其禹 教授

**合 作 夥 伴：** 無

**計 畫 重 點：** 本展示技術為在輸送帶上使用多軸機器手臂對移動中物件進行連續組裝動作。本技術結合視覺辨識、手臂軌跡規畫、移動物件追蹤技術，完成在輸送帶上對 3D 物件執行連續性的多件零件組裝動作。本系統可擴展成對輸送帶上移動間物件進行各式加工動作，包括塗膠、雷射切割、黏貼、鎖合、和噴漆等。

**效益 / 特色：** 提升生產線效能、降低物件定位需求、以智慧型機器人系統取代人力加工系統。

**教 授 專 長：** 智慧自動化、智慧型機器人、智慧型機器、機器人視覺、全自主系統

**「輸送帶移動間物件組裝和加工技術」**

本技術可供使用單部機器手臂對輸送帶上移動間 3D 物件進行多次零件組裝和其他加工動作，例如塗膠、噴漆、切割、和黏貼等，可提高生產彈性和效能。