

ROSを活用した協働計量システム

協賛展示: 株式会社アールティ

- デンソーロボットを活用することで、ROSをベースとしたロボットシステム構築が可能
- 株式会社アールティが独自開発した不定形物を画像認識するROSパッケージと組み合わせ、従来難しかった食材計量の自動化を実現

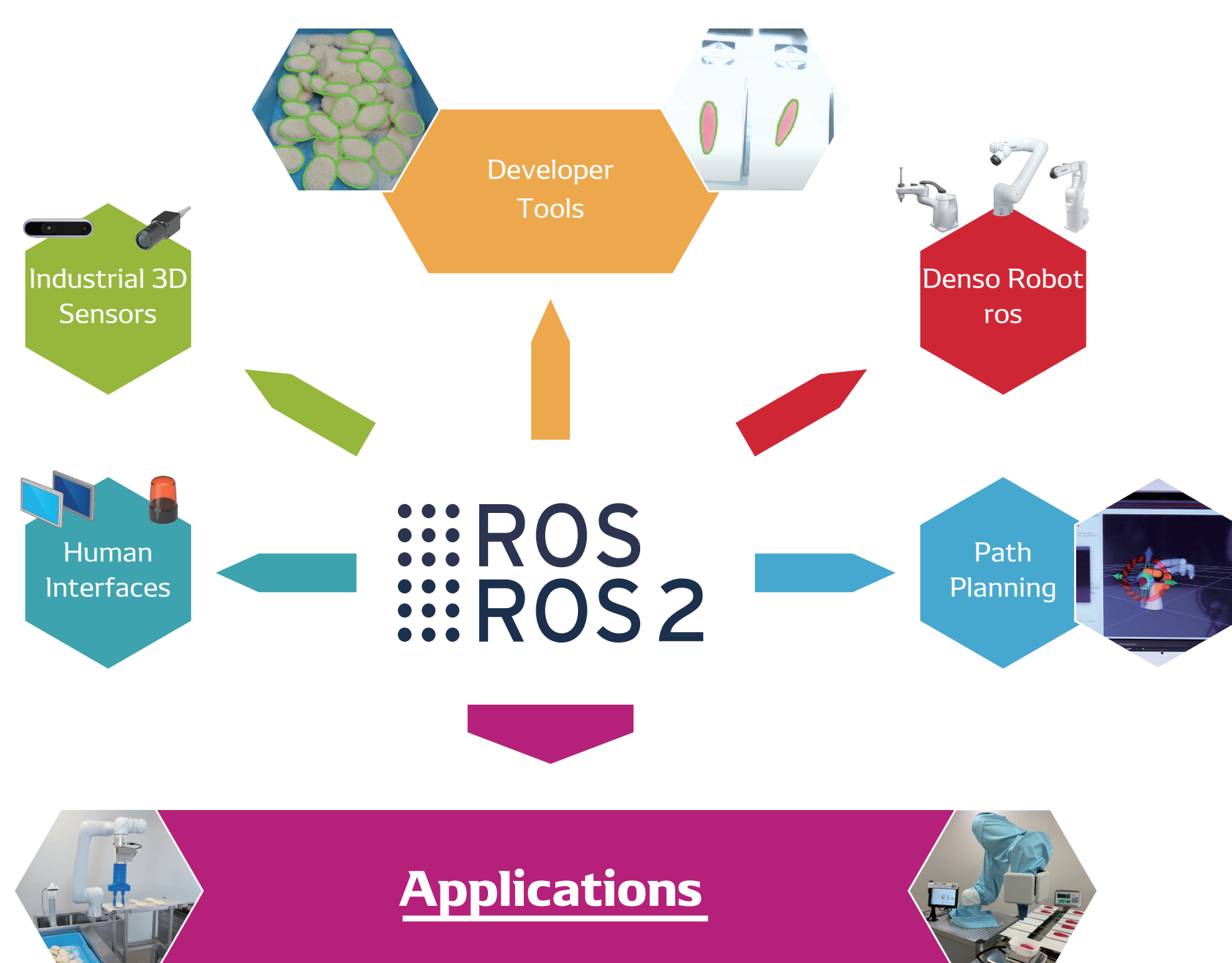
すべてのデンソーロボットがROS・ROS2に対応

デンソーロボットはオープンソースソフトウェア「ROS」に対応しているため、ROSコミュニティで開発されたオープンソースを利用することで、ロボットシステムの開発リードタイム短縮と品質の安定化が可能

リアルタイム性や高い通信品質が求められる産業用途向けに開発されている「ROS2」にもデンソーロボットは対応

デンソーロボットのb-CAP Slave Modeを活用することで、ROSでシミュレーションしたロボットの軌道に追従可能

株式会社アールティとのROSサポートの業務提携により、オープンソース領域のロボット開発支援のサポートを提供

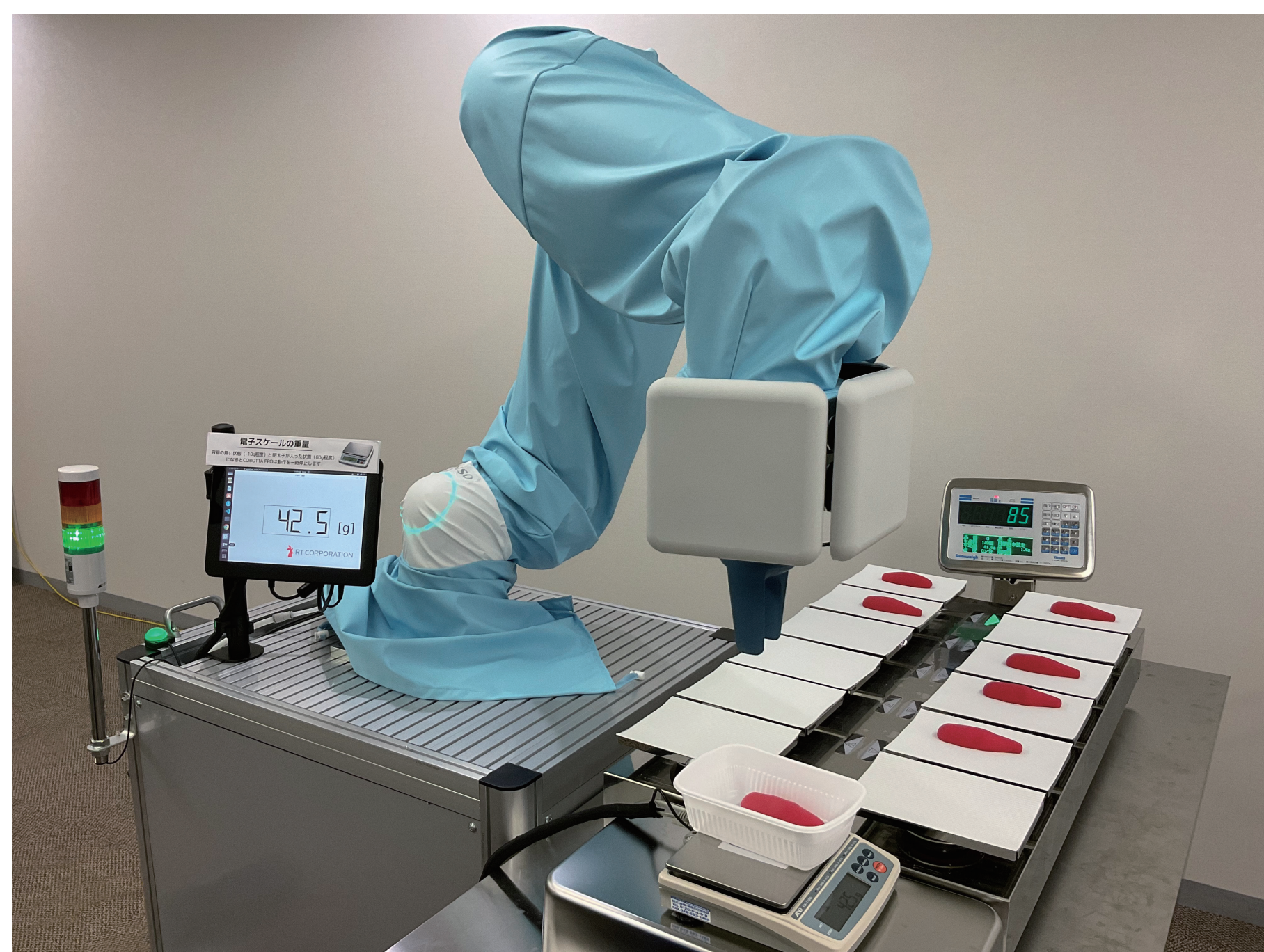


ROSとは、ロボットシステム開発ツールやライブラリが含まれたオープンソースソフトウェアです。誰でも自由に利用できるため、ロボットシステム開発速度を向上させることができます。デンソーウェアでもロボット用のパッケージを作成して公開しています。

ROSをベースとした不定形食材の協働計量システムを実現

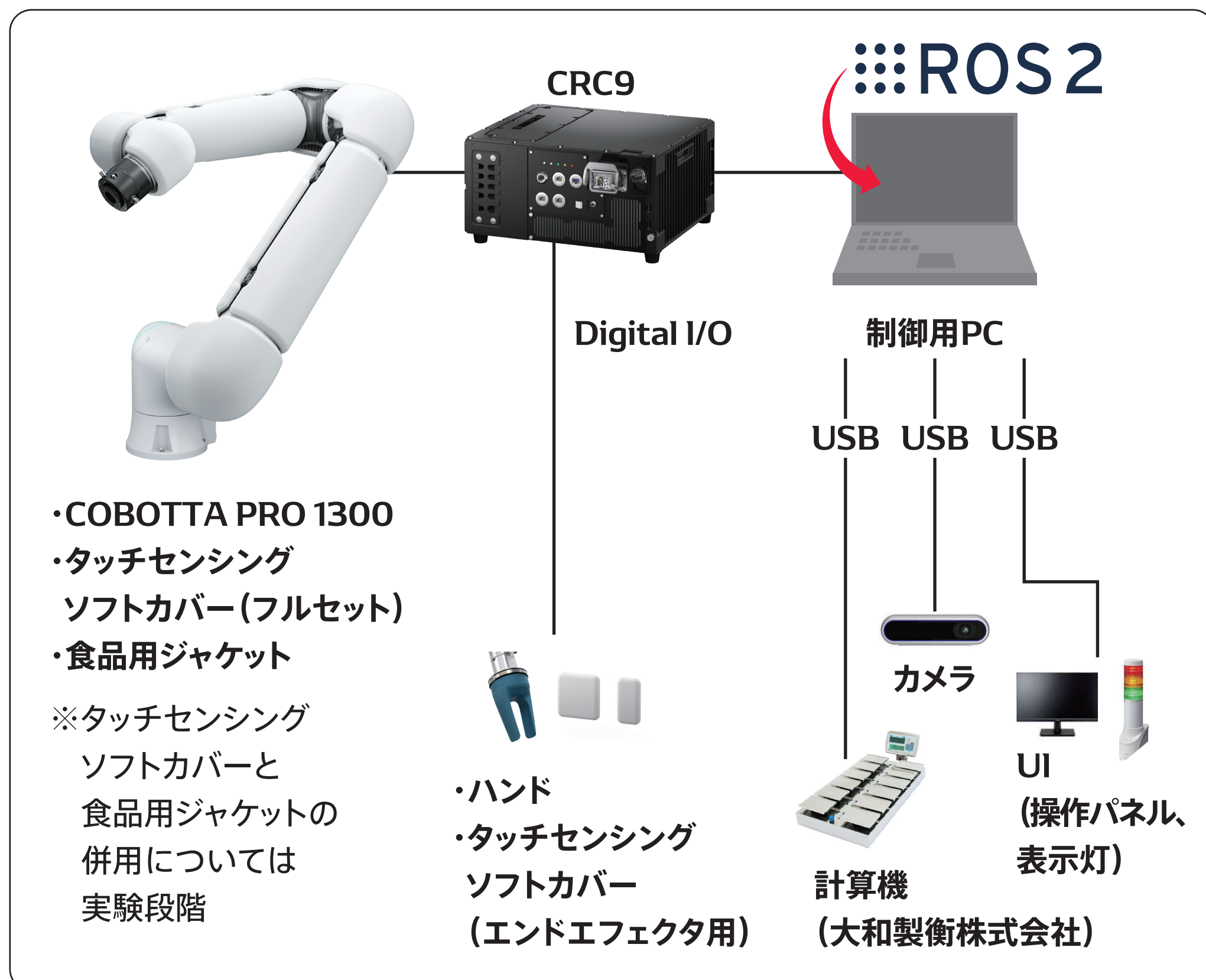
株式会社アールティが独自開発した画像認識技術を活用することで、不定形食材の把持位置を3Dカメラで認識

デンソーロボットのROSパッケージから、ロボットコントローラーで管理されているI/O情報や位置情報にアクセス
画像認識の結果をもとにデンソーロボットを制御



※食品用ロボットジャケットで厳しい衛生環境が求められる食品工程に適応可能

システム構成



タッチセンシングソフトカバー オプション

高感度なソフトカバーを装着することで協働運転時の速度を向上させ、より高い生産性を求めることができます。

