

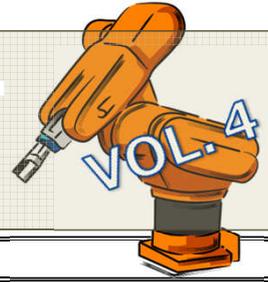


発行元：株式会社コスモ技研 2014年 1月発行
 TEL：0568-71-6571 FAX：0568-71-6570
 〒485-0084 愛知県小牧市入鹿出新田285番地
 URL：www.cosmo-gi.com (コスモ技研 株式会社)
 お問い合わせ：メルマガ発行担当 (柴田) まで

見 本					
--------	--	--	--	--	--

ご回覧、お願い致します。

コスモマン通信



■ 今月のコスモマン (社員コラム)

御挨拶!!

いつも大変お世話になっております。コスモ技研制御システム部の松下と申します。
 いつも『コスモマン通信』をご拝読頂きありがとうございます。
 ご挨拶は初めてですが、実は私、下段の『今月のロボット教室』の掲載を担当しており、
 文面で皆様にお会いしています。「ロボットって大丈夫か?」という検討中のお客様から、
 「ロボットでこんな事できないかな?」といった既にご使用なされてシステムアップ等
 ご検討のお客様まで、幅広くご参考になれば幸いです。また、弊社ホームページで導入事例や、
 ロボット技術者が書いている『ロボット教室』ブログ等、ご参考に是非ご覧下さい。

制
御
シ
ス
テ
ム
下
貴
木
志
部

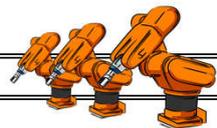
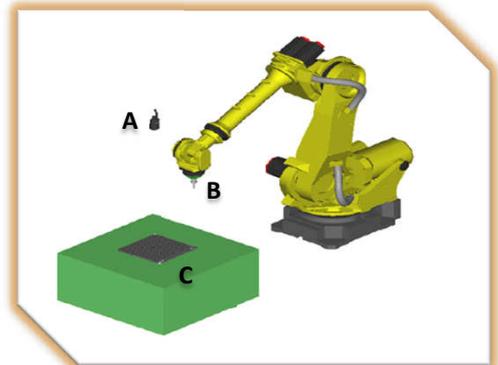


■ 今月のロボット教室 (ロボット技術者のつばやき)

ロボットの眼力②

前回に引き続いて画像処理を含んだロボットシステムについてお話をさせていただきます。
 画像処理をシステム内に組み込む際の基本的な考え方です。
 右の図をご覧ください。簡単に配置してありますが必要な物はこんな感じです。
 設定手順は、①カメラで被写体の基準治具を撮影します。
 ②画像処理ソフトのマッチングツール等を使って治具を見つけます。
 ③カメラで見つけた治具はここにあるよ。ってロボットに教えて
 あげなければいけないので基準位置のツールでティーチングをします。
 ④画像処理ソフトでの位置データとロボットティーチングでの
 位置データの整合を取ります。
 (コントローラで計算させたり、外部PLCでデータ処理を行います)
 以上でロボットから見たカメラの位置・カメラで検出した対象物の
 距離等を得ます。
 ロボットメーカー・画像処理メーカーが数多くあるので
 全てが当てはまるわけではないかもしれませんが、ざっくりこんな感じです。
 ではまた次回。

A：カメラ
 B：基準位置の教示ツール
 C：被写体の基準治具



もう一度見たい・・・振り返ればコスモ技研

【高速ハンドリング設備 (160個/min)】

「洋菓子箱詰め設備」導入によるコストダウン (省人化) 事例

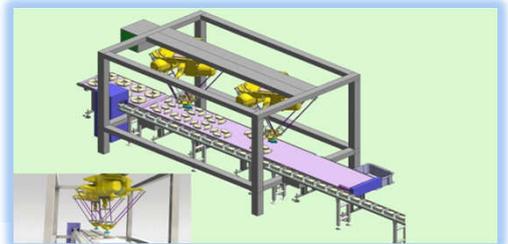
- 1、ライン左側から搬送されてくるワークをロボットにて吸着移載し、
トレイに供給する設備です。
- 2、この設備で作業員5名の削減に成功しました。
- 3、10年間、設備を使用すれば、

112,000千円の人件費削減に!! (1直の場合)

ロボットシステム

検索

※詳細内容は弊社HPの「ロボット事例」をクリック!!



発行元：コスモ技研の紹介



「分野」と「工程」に捉われない技術力で、依頼殺到中!!

- ①世界最大のロボットを用いた加工間搬送システム
- ②食品・医薬部材のロボットによる国内初の高速度ハンドリングシステム
- ③化学業界での袋物の画像処理による国内初の技術に挑むパレロボット
- ④難易度の高い専用機の開発 (研究ラボによる開発)
- ⑤お客様の要望に合わせたロボット教室の開発



コスモ技研では、研究ラボでのテストにも
 対応させていただきます!!

詳しくはホームページをご覧ください!

URL：www.cosmo-gi.com

「コスモマン通信」は名刺交換をさせて頂きました方へ配信しております。ご不用の方はお手数ですが下記にご記入頂き、FAX：0568-71-6570までご返信下さい。

□不用 御社名() TEL()