

- 第12回 自動化・ロボット化(2) :

ロボットの構成要素のうち、以下の要素について詳述する。

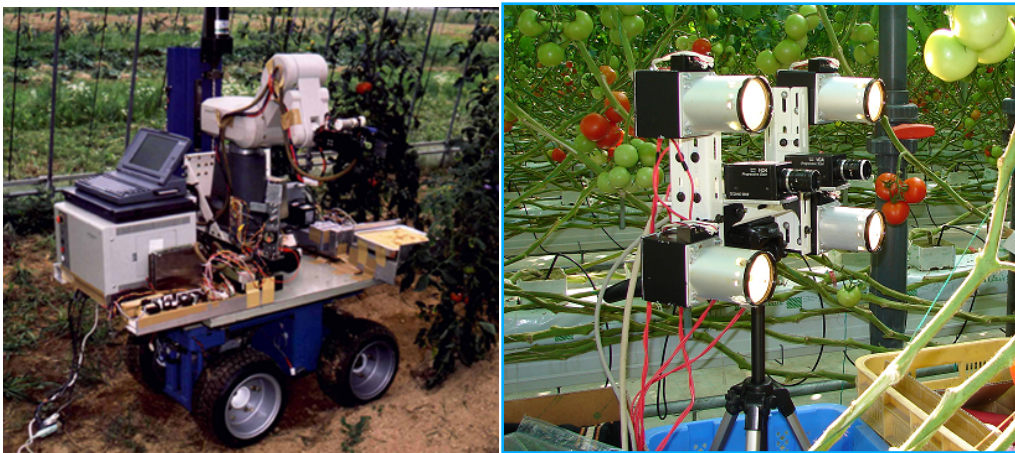
- マシンビジョンシステムの設計と対象物の光学的特性

マシンビジョンの構成要素(照明, カメラ, 画像処理装置)と植物, 動物, 土壌等の分光反射特性について説明する。

- 移動機構の制御方法

以下の種々の移動機構を説明すると同時に, GPS, レーザー, マシンビジョン, スペクトル拡散音等における自己位置検出方法について議論する。

- ① 車輪タイプ, ②レールタイプ, ③クローラタイプ, ④ガントリシステム



トマト収穫ロボットとマシンビジョンシステム