

# 3Dカメラによるピッキングシステム

## バラ積み部品の微細な特徴、位置、姿勢を検出

3Dカメラユニットを取り付けた産業用ロボットアームによる、バラ積み部品のピッキング

### お客様の 背景

#### 【事業内容】

車載機器の金属部品等の製造

#### 【背景】

生産・製造現場の省人化を検討。これまで人が行っていたピッキングの自動化に力を入れたい

### 活用前の 課題

バラ積み部品の微細な特徴(位置・姿勢)を検出し、効率的にピッキングしたい

### 当社採用の 決め手

ロボットアームの先端にカメラユニットを取り付けて部品を立体的に検出する方法の提案があり、部品の位置や形状をより高精度に認識できることが示された

### 活用後の 成果

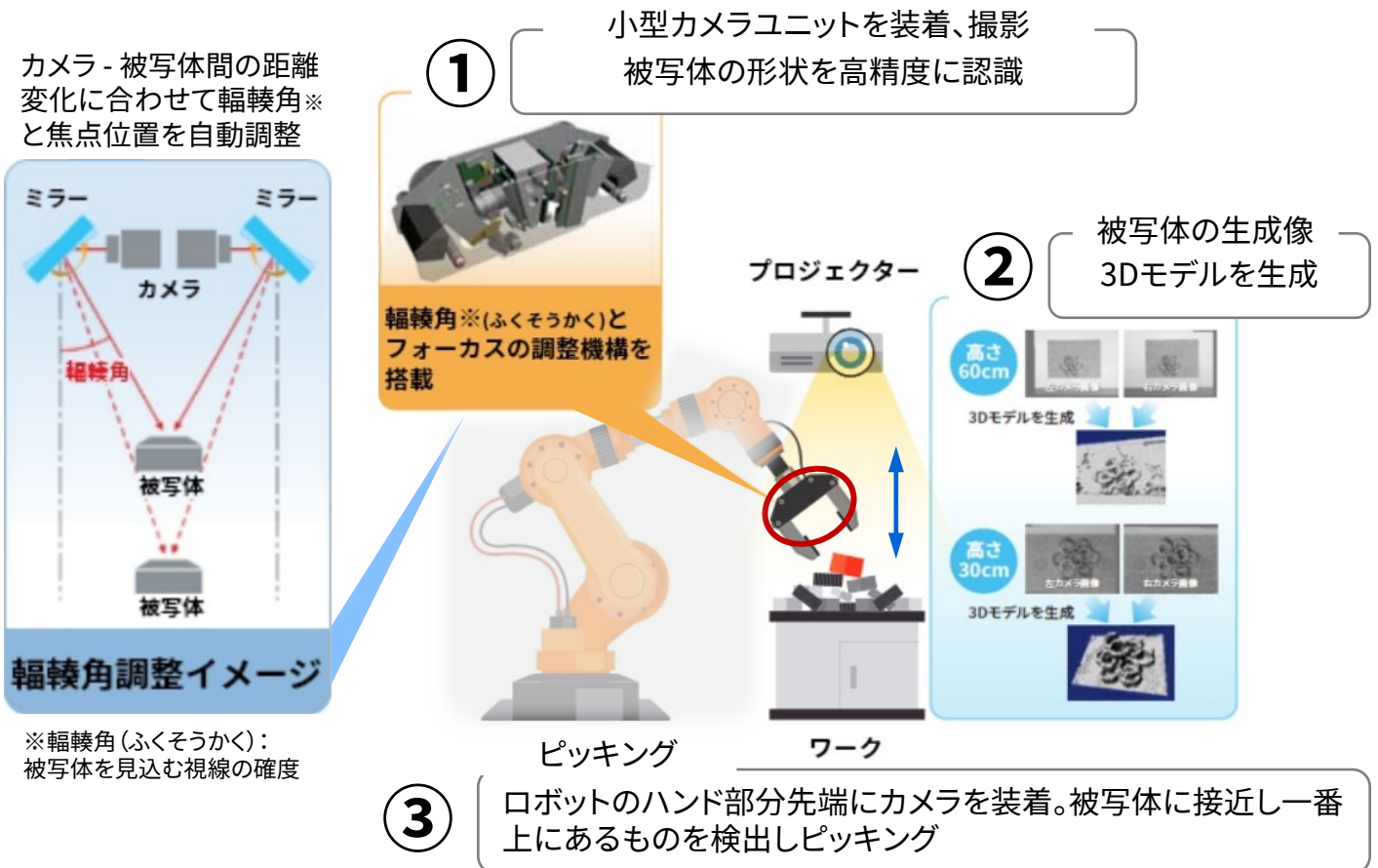
- ・既存のロボットアームに取り付け可能な小型カメラユニット
- ・ピッキングの自動化、省人化

# 当社担当範囲と、活用頂いた技術

## ■当社担当範囲

- ① 小型カメラユニットを産業用ロボットアーム先端近辺に装着
- ② ロボットアームごと被写体に接近し撮影、光の当たり方などから凹凸を測定
- ③ 一番上にある部品を自動認識し、ピッキング

## 3Dカメラを取り付けた産業用ロボットアームによる バラ積み部品のピッキング



※輻輳角(ふくそうかく):  
被写体を見込む視線の確度

## ■活用頂いた技術のページはこちら

[カメラによる3D計測 画像認識技術▼](#)

[筐体、構造、メカの設計▼](#)

[生産技術 / 製造技術▼](#)

スマートフォンなどから下記コードを読み取って下さい



\*本資料の掲載内容は2022年11月現在のものです。

- 本資料に記載されている会社名、商品名、サービス名などは、それぞれ各社が商標または登録商標として使用している場合があります。

## 東芝デベロップメントエンジニアリング株式会社

〒212-8585 神奈川県川崎市幸区堀川町72番地34 ラゾーナ川崎東芝ビル8階

- ・ ホームページからのお問い合わせ: <https://www.toshiba-dme.co.jp/dme/contact/index.htm>
- ・ 電子メールでのお問い合わせ、当社メールマガジン購読申込:  
[DME-contact-us@ml.toshiba.co.jp](mailto:DME-contact-us@ml.toshiba.co.jp)
- ・ ホームページ: <https://www.toshiba-dme.co.jp>
- ・ 他の事例はこちら: <https://www.toshiba-dme.co.jp/dme/catalog/list.htm>

▼お問い合わせはこちら▼



▼当社について▼

