



FANUC ROBOTICS

System lokalizowania elementów z wykorzystaniem robota przemysłowego FANUC i systemu wizyjnego iRVision wraz z automatycznym mailowym raportowaniem

Cel projektu

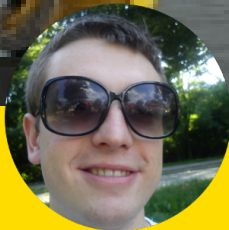
Celem projektu jest zaprojektowanie, zbudowanie oraz zaprogramowanie systemu liczącego rozsypane losowo monety na stole przy użyciu robota FANUC LRMate 200iC oraz systemu wizyjnego FANUC iRVision wraz z mailowym raportem stanu portfela.

Co udało się zrealizować?

Udało się dokonać poprawnej konfiguracji procesu wizyjnego oraz stworzyć program realizujący założenia projektowe. Robot jest sam odpowiedzialny za rozsypanie monet, a następnie odpowiednie ich sklasyfikowanie i dystrybucję. Niezbędnym elementem całego przedsięwzięcia jest stół wstrząsowy, uruchamiany w razie nakładania się monet na siebie w celu rozwiania wątpliwości.



Kacper Wołosz



Marek Piotrowski



Rafał Serweta

Opiekun projektu:
dr inż. Michał Lower