

Vizualno vodenje industrijskega robota: ocena natančnosti

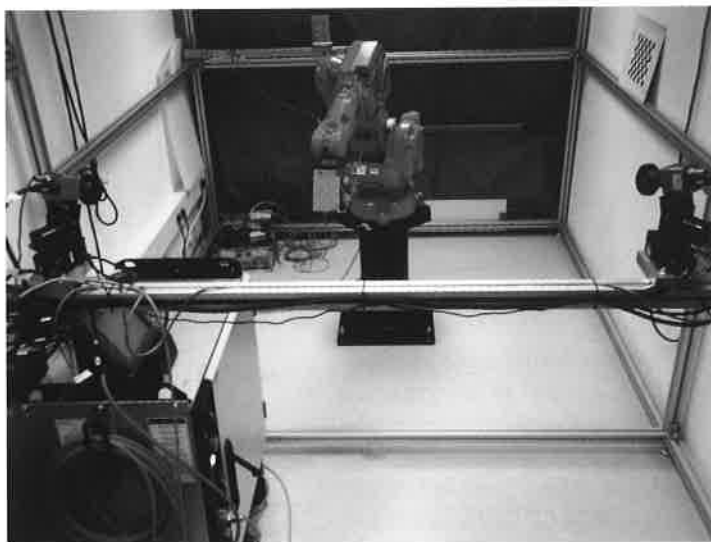
Gregor Papa* - Drago Torkar

Odsek za računalniške sisteme, Inštitut Jožef Stefan, Slovenija

Vizualno vodenje robotov predstavlja izziv za vse več sodobnih industrijskih aplikacij. Poznavanje sposobnosti sistema robotskega vida je ključni dejavnik pri načrtovanju le-teh, zato v tem članku predlagamo postopek za določitev natančnosti robotskega sistema stereo vida v dvo in trirazsežnem prostoru in predstavimo rezultate

© 2009 Strojniški vestnik. Vse pravice pridržane.

Ključne besede: robotski vid, umerjeno povratnozančno vodenje.



Slika 5. Testno okolje za 2D- in 3D-teste natančnosti robotskega stereo vida

*Naslov odgovornega avtorja: C Odsek za računalniške sisteme, Inštitut Jožef Stefan
Jamova c. 39, SI-1000 Ljubljana, Slovenia, gregor.papa@ijs.si