

ロボットを用いた鋳物切削面の検査

山本光男*¹ 水野和康*¹

Inspection for Cutting Surface of Cast Iron Using a Robot

Mitsuo YAMAMOTO and Kazuyasu MIZUNO

現在実用化されている外観検査装置は、カメラや照明、対象物の位置などが固定されており、対象物の変更や明るさの変化に柔軟に対応できない。

検査にロボットを利用することは、対象物の変更等に柔軟に対応できる検査システムの構築のための有力な手法の一つである。ここでは、ロボットハンドにカメラと照明を取り付け、対象物の検査面に沿って、カメラを移動しながら検査を行うシステムを検討した。本システムを一辺 100mm 幅 20mm の口字型の切削面を持つ鋳物試料に対して適用したところ、0.5mm の欠陥を有する試料を 40 秒ほどで検査できた。

*¹ 機械電子部