

【機械・ロボット科3年】実習 ロボットアーム・ベルトコンベアの制御

令和2年9月、機械・ロボット科3年生の実習において、ベルトコンベア・ロボットアームの制御（カラーセンサの利用）を行っています。

今回の実習では、PLC（シーケンス制御用コンピュータ）の復習を兼ねてランプの点灯実験を行いました、今後はカラーセンサ（3つ）を使用し、黒い物体、青い物体、黄色い物体を判別させベルトコンベアとロボットアームを用いて所定の位置に部品を収める制御を行います。

