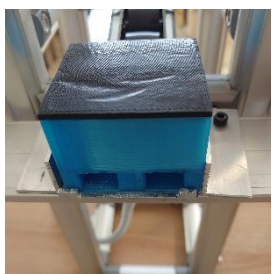
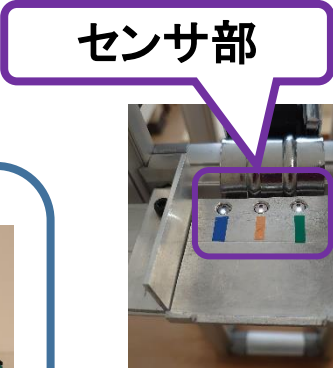
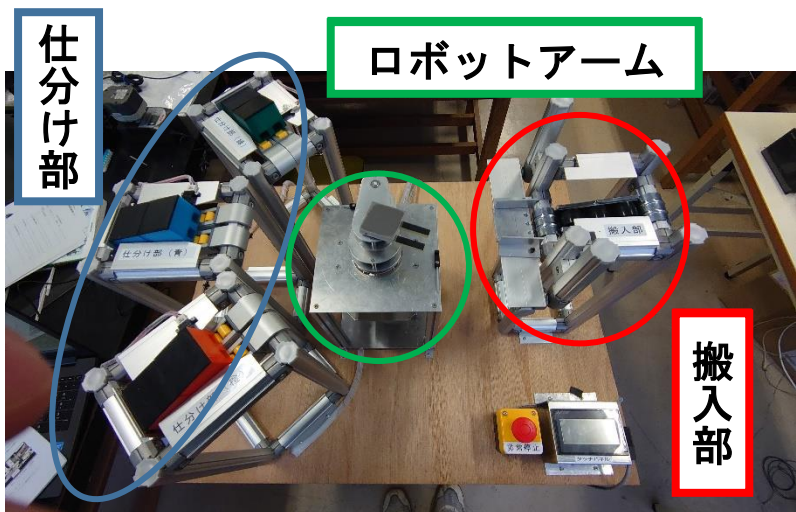


# ロボットアームを用いた自動仕分け装置の製作

～カラーセンサによる色判別～

電気コース 藤森 颯 (株式会社デンソー岩手)



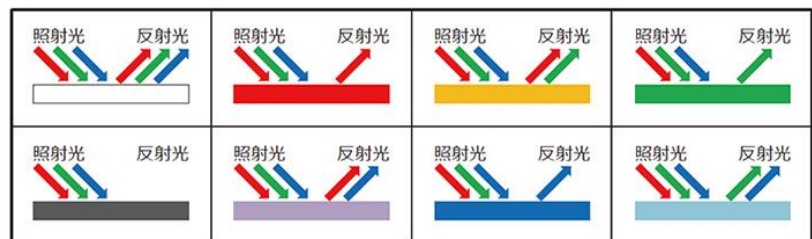
未検知

検知

## 装置概要

自作したウエハ搬送ロボットを用いてワークの仕分け作業を行う。仕分けするワークはカラーセンサによる色判別を行い、色に対応した仕分け部へ格納する。

カラーセンサの原理  
カラーセンサは光の成分であるRGB(R: レッド、G: グリーン、B: ブルー)が物体に反射し、帰ってきたRGBの組み合わせと比率で色を判別しています。



カラーセンサの仕組み