

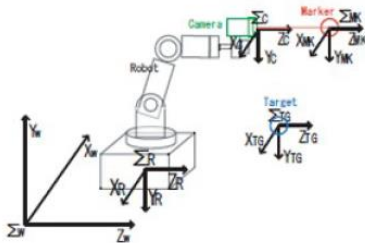
# 技術紹介シート (Seeds Index\_2008)

組立てラインの揺れている吊り下げ搬送部品を確実に把持し組付けたい。

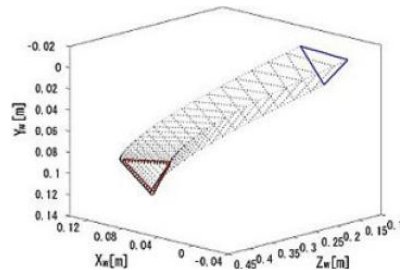
**ダイナミックビジュアルサーボ技術**

## ◆ 技術の特徴

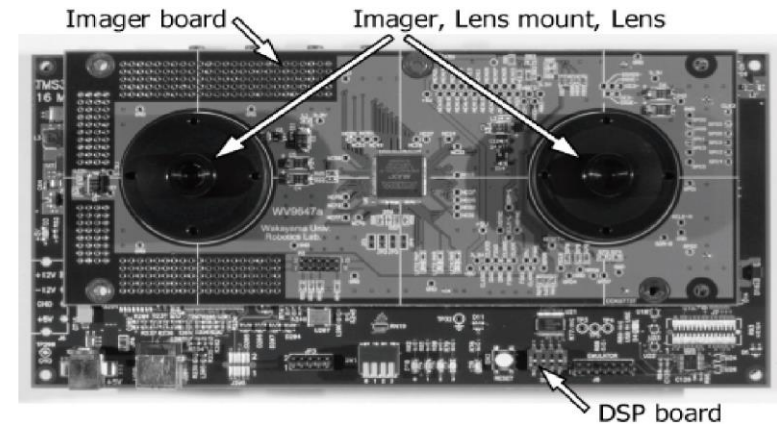
視空間誤差と仮想バネダンパ仮説に基づいたダイナミックビジュアルサーボにより、複雑な3次元座標計算とロボットのダイナミクス計算を行わずにロボットアームの位置と姿勢を高速かつパラメータ誤差に対してロバストに制御できる。従来手法に比べてキャリブレーション誤差に強く、計算量が少ないためにより高速な制御が可能。



視空間座標系



3次元姿勢角推定



CMOS撮像素子とDSPを用いた高速ステレオビジョン

## ◆ 研究者情報



和歌山大学  
システム工学部 システム工学科  
機械電子制御メジャー

丸 典明 准教授

[http://www.wakayama-u.ac.jp/files/00162418/si\\_2008.pdf](http://www.wakayama-u.ac.jp/files/00162418/si_2008.pdf)

<http://www.wakayama-u.ac.jp/~eyagi/roboticslab/maru.html>

## ◆ 問合せ先

和歌山大学 産学連携イノベーションセンター

TEL : 073-457-7564

E-mail : [liaison@ml.wakayama-u.ac.jp](mailto:liaison@ml.wakayama-u.ac.jp)