Feladatleírás

Robotkar távvezérlése, valamint félautomata selejtdetektálás

A feladat célja egy olyan rendszer kialakítása, amely képes futószalagon érkező termékek félautomata selejtdetekciójára.

A futószalagon érkező termékeket egy kamera segítségével észleljük, majd egy robotkar automatikusan megemeli azt és több szögben megmutatja a kamerának. A kamera képét egy kezelő távolról, VR szemüveg segítségével figyeli, és megállapítja, hogy az adott termék megfelelő minőségű-e. Ezt az adatot a rendszernek megadva a robotkar a *selejt*, vagy *megfelelt* kimeneti tárolóba helyezi a futószalagról.

A rendszer lehetőséget kell adjon a robotkar teljes manuális távvezérlésére is.