

# TB3 & OM-X를 활용한 컨베이어 운반 시스템

C-1 조

DR-01458 서재원  
DR-01233 김근제  
DR-01184 김차훈





## 운반 계획



- 컨베이어 벨트에 선적할 물품에 이동
- 컨베이어 벨트에 선적
- 컨베이어 벨트 조작
- 파렛트로 이동
- 원하는 목표지점에 운반 완료



## 사진



## 활용한 기능

- ROS2
- Turtlebot3 + OpenManipulator-X
- ArUco
- yolo8



## 노드 소개

TB3  
+  
OM-X

GUI

CTT

Robot  
CAM

world  
CAM

Conveyor

시연

## 결론

- 1
- 2
- 3
- 4
- 5