

一、指導老師：洪士程 教授

二、組 員：陳崧維(11027100)、游承軒(11027112)、李寶榮(11027102)、周秉穎(11027116)

三、系統環境：

軟體：OpenCV、YOLOv5、ROS 系統

硬體：KINOVA® Gen2 協作行機械手臂、Intel RealSense D435i 深度攝影機

四、系統功能與特色：

(一)功能

- 1.使用攝影機辨識杯子的大小。
- 2.使用 ROS 系統在區域網路內無線傳輸信號給機械手臂。
- 3.使用機械手臂夾取杯子到客人面前。

(二)特色

- 1.手臂和影像辨識是在不同電腦不同作業系統上執行。
- 2.想要用手臂取代取代人力，類似無人飲料店的概念



點餐介面



KINOVA® Gen2 機械手臂夾取杯子