



株式会社 CoLab(コラボ)

視覚サーボと機械学習を使用したロボット制御の研究開発

視覚・触覚情報から対象物の位置・状態を機械学習により認識し、リアルタイムにロボットをフィードバック制御することで、対象物の変化やバラツキ対応が必要な単純作業を自動化します。

現在は表面研磨・衣料品ハンドリングなど、これまでロボットによる自動化が難しかった分野の実証実験を進めており、共同研究先・インターン学生・パーツサプライヤ様を探しております。



ものづくり系