

# Bildverarbeitung

## mit Cobots - Objekterkennung

Systemwissen  
Entscheidet

**Tagestraining**  
Kalibrierung  
Objektdetektion  
Pick & Place

### Tagesablauf

- |          |   |       |
|----------|---|-------|
| <b>1</b> | Bildverarbeitung Basics:<br>Belichtung, Kamera-Kalibrierung,<br>Methoden/Tools, Deep Learning | 30min |
| <b>2</b> | Theorie zur Robotik und<br>Bildverarbeitung: Hand-Auge<br>Kalibrierung                        | 30min |
| <b>3</b> | Demo „Kalibrieren“  | 30min |
| <b>4</b> | Praxisaufgabe: „Inbetriebnahme<br>& Kalibrieren“  | 90min |
| <b>5</b> | Mittagspause  | 60min |
| <b>6</b> | Theorie: Objektdetektion und<br>Einführung in die zweite Praxis-<br>aufgabe                   | 30min |
| <b>7</b> | Demo „Objektdetektion“  | 30min |
| <b>8</b> | Praxisaufgabe: „Objektdetektion“  | 90min |
| <b>9</b> | Wrap-Up: Diskussion und Ausblick  | 30min |

### Informationen



**Zielgruppe:**

Einsteiger mit Automatisierungs-  
background, Absolventen der  
UR Online Academy



**Empfehlung:**

UR Core Schulung  
bei Schmachtl



**Voraussetzungen:**

Robotiq Wristcam + Cobot

€429\*/p.Person



**Ihr Kontakt:**

+43 732 7646-0

automation@schmachtl.at



[www.schmachtl.at](http://www.schmachtl.at)