Barista Robot

Team
Belong

2023-2 파란학기











싱가포르 난양공대와 공동으로 바리스타 로봇 프로젝트를 구현

해외 대학생들과 협업하여 컴퓨터 비전 기반의 인공지능 바리스타 로봇을 설계하는 것을 목표로 한다.

2.팀원 소개

Team 1















Lee

Team 2















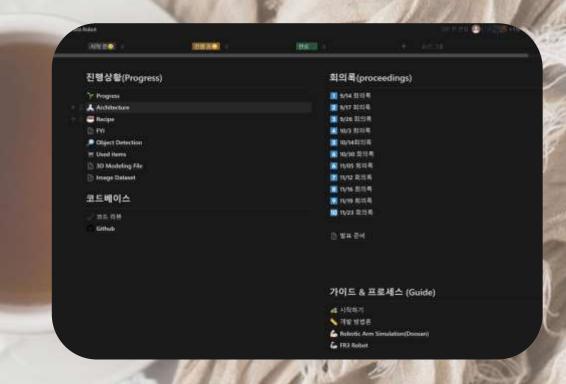
Wilson

Dihan

2.팀원 소개



주간 화상회의 진행



노션, 깃허브로 코드 공유

3. 목표



6축 로봇암으로 핸드 드립을 수행

<<과정>>

1.객체 인식을 통해 드립 세트의 위치를 파악한다.

2. 원두를 드리퍼에 붓는다.

3. 포트를 들어 레시피에 맞게 드립을 시작한다.

4. 완성된 커피를 서빙 영역에 위치시킨다.

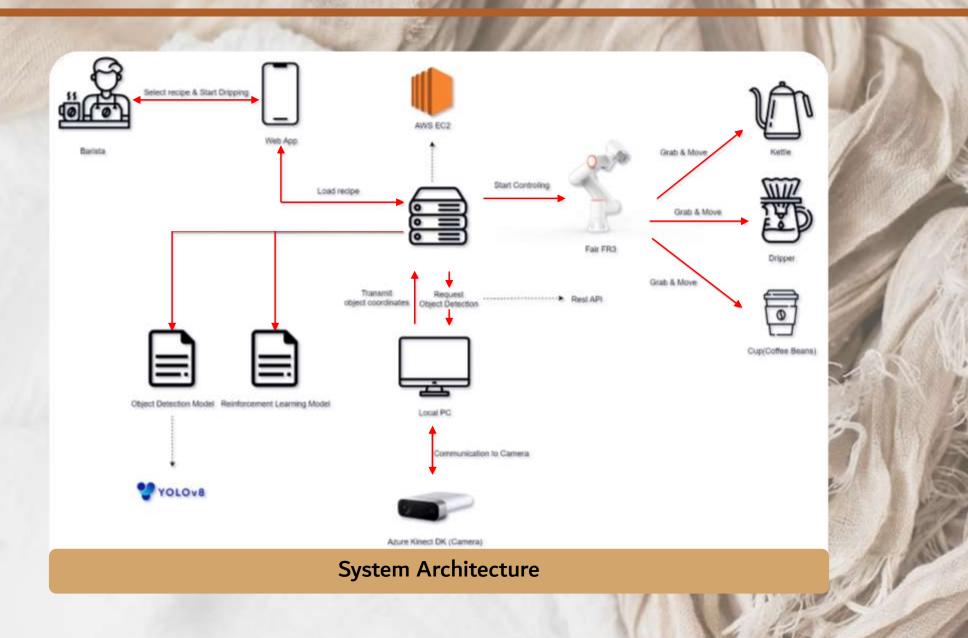
3. 목표

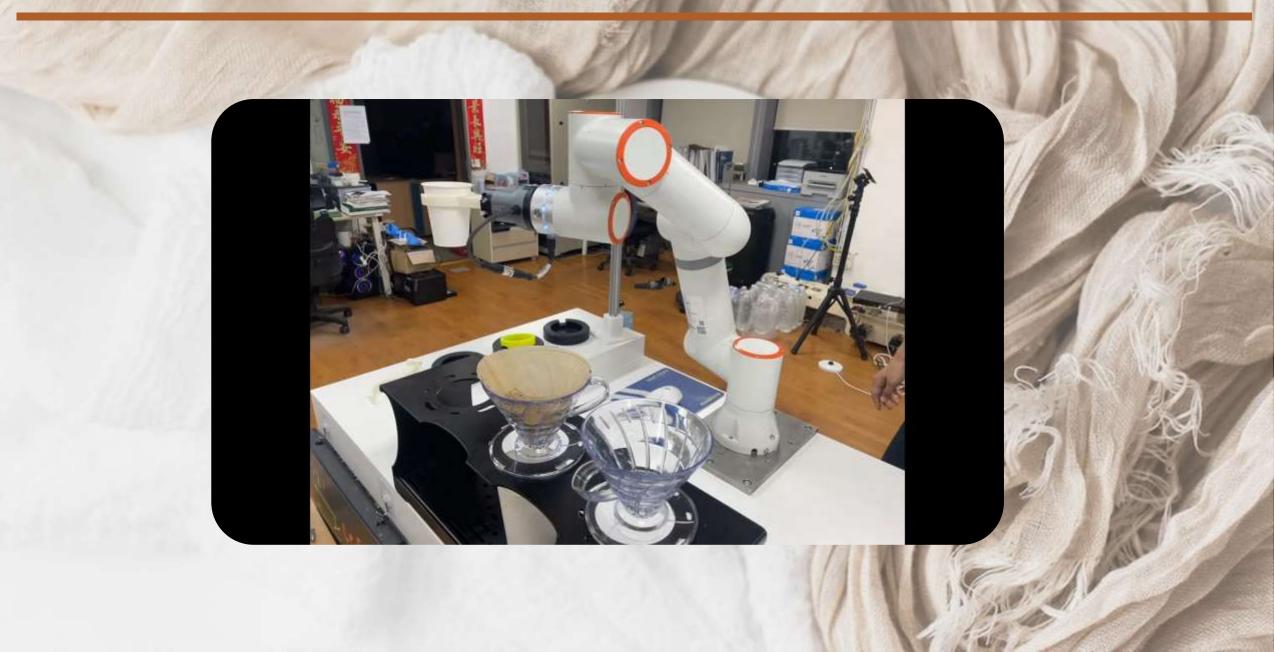


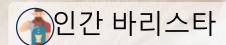
- 핸드드립 과정 자동화
- 정밀하고 균일한 추출
- 다양한 레시피로 추출

- 다양한 환경에서 유연하게 동작
- 돌발상황 대처
- 휴먼 에러 예방

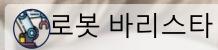






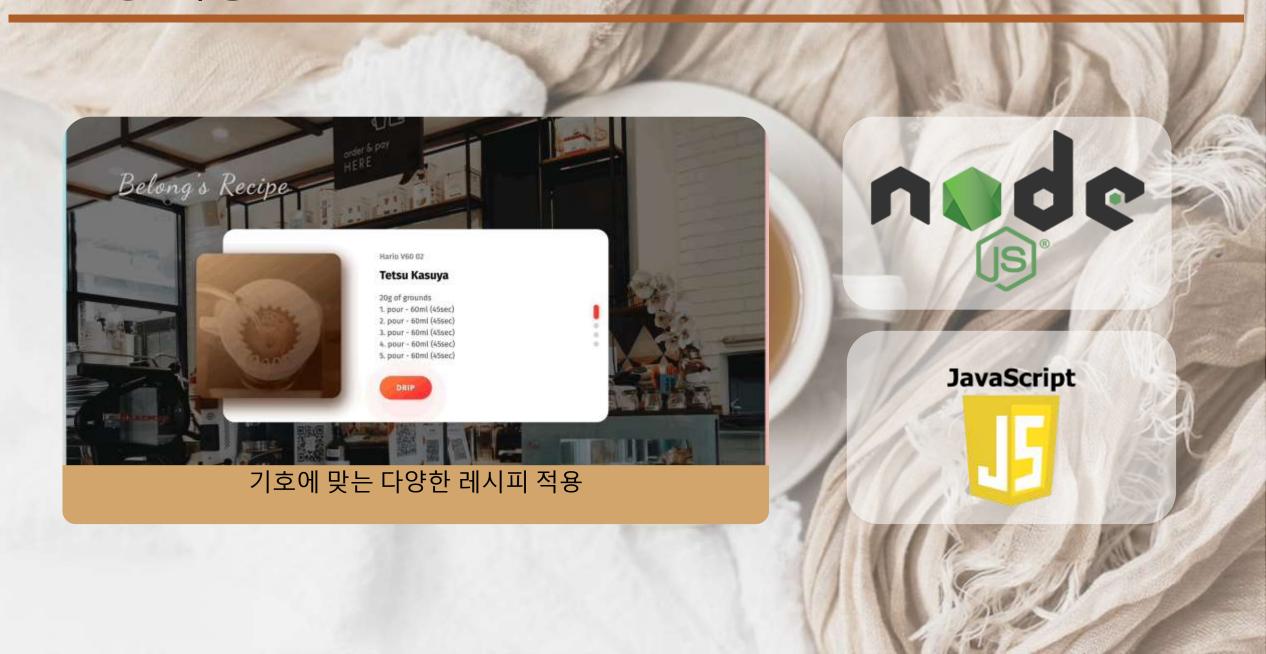








- 사람처럼 세밀한 유량 조절
- 정밀하고 균일한 추출
- 다양한 레시피로 드립



원두 컵



주전자 손잡이



다양한 형상의 개체를 잡을 수 있는 그리퍼 형태 차용

