

# Cambrianビジョンシステムによる 小サイズ・透明・光沢ワークピックアップ

- 従来3Dビジョンが苦手としていた小サイズ・透明・光沢ワークの高精度認識、高速処理を可能としたAIビジョン、Cambrianビジョンシステムを採用し、バラ積みピックアップを実現

## 補助照明不要で透明光沢ワークを安定して認識

ステレオカメラにより、対象物認識にストラクチャードライトや赤外線等補助照明が必要なく、様々な外光条件下で高い安定性を発揮し、透明、光沢ワークの認識も可能



## ビジョンの高速画像処理とRC9だから実現できる 無停止高速撮像で、高速・高精度ピックアップ

Cambrianカメラが撮像時に出力するカメラトリガー信号を、RC9のTwinCATリアルタイム層内のTwinCAT PLCが1ms周期で監視し取得することによって、撮像した瞬間のロボットアームの位置情報を正確に把握し、座標変換する処理を瞬時に行うため、ロボットが動いている状態でも撮像が可能。停止時間不要のため、サイクルタイム短縮を実現



## 簡単セットアップで立ち上げ時間短縮

Cambrianカメラとの通信プログラムが準備されており、RC8、RC9コントローラと通信、自動キャリブレーション可能。カメラモジュールは約430gと小型で軽量かつ機器構成はシンプルで取り外しや交換が簡単。機内配線で外回し配線無くし、断線リスク軽減

## 仕様表

### ■標準モデル(カメラカバーあり)

推奨動作距離範囲(mm)	200~800
解像度	2560×1920
外観寸法(mm)	122(W)×94(D)×37(H)
重量(g)	約430

## システム構成

