

CambrianビジョンシステムとCOBOTTAによる小サイズ・透明ワークのピッキング

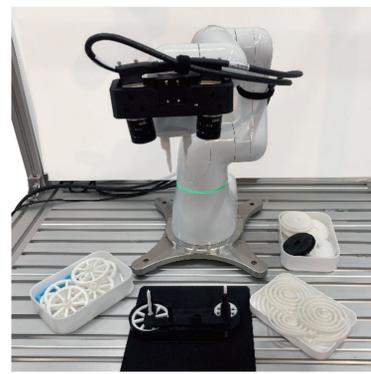
- Cambrianビジョンシステムの軽量カメラをCOBOTTAに搭載することで、コンパクトな設備で高精度な3Dピッキング作業の自動化を実現

3Dビジョンカメラ搭載のCOBOTTAが設備のコンパクト化に寄与 小サイズワークの高精度認識も可能

COBOTTAの5軸に約230gの超軽量Cambrianカメラモジュールを装着

安全柵が不要な小型人協働ロボットCOBOTTAは、設置面積が小さく、作業者が使っている作業テーブル上で動作可能なため、コンパクトな設備構築が可能

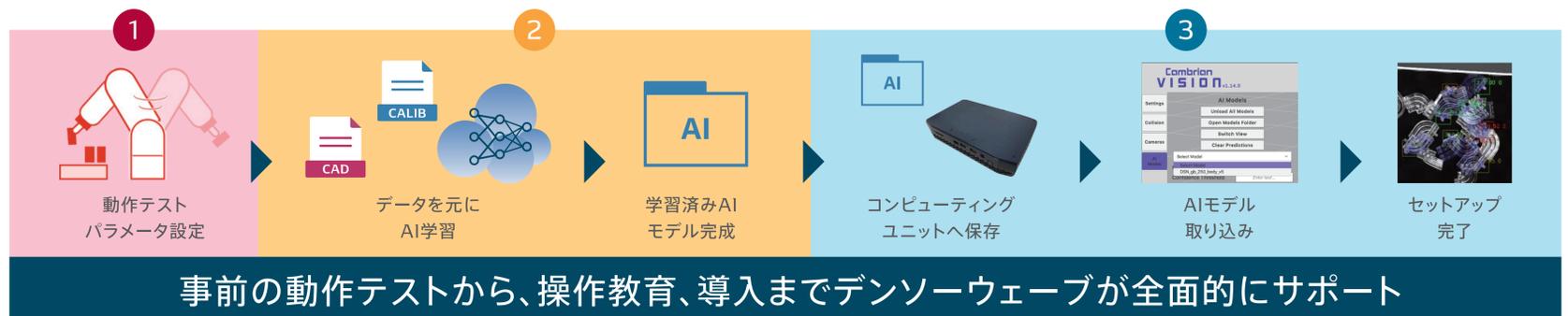
Cambrianカメラとの組み合わせにより、微細な部品の3Dピッキングを実現



現場の調整作業不要で立ち上げ可能

導入手順

- 1 デンソーウェブにて事前にお客様の使用条件を元に動作テストを実施し、認識範囲、把持位置等のパラメータを設定
- 2 ワークのCADデータ・キャリブレーションデータを元にAI学習
- 3 お客様の現場にて学習済みのAIモデルをコンピューティングユニットへ保存し、AIモデルを取り込むことで、現場調整不要で立ち上げ完了



Cambrianカメラモジュール

■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

■軽量モデル(カメラカバーなし) COBOTTA搭載モデル



推奨動作距離範囲 (mm)	200~800
解像度	2560×1920
外観寸法(mm)	99(W)×81(D)×35(H)
重量(g)	約230

システム構成

