

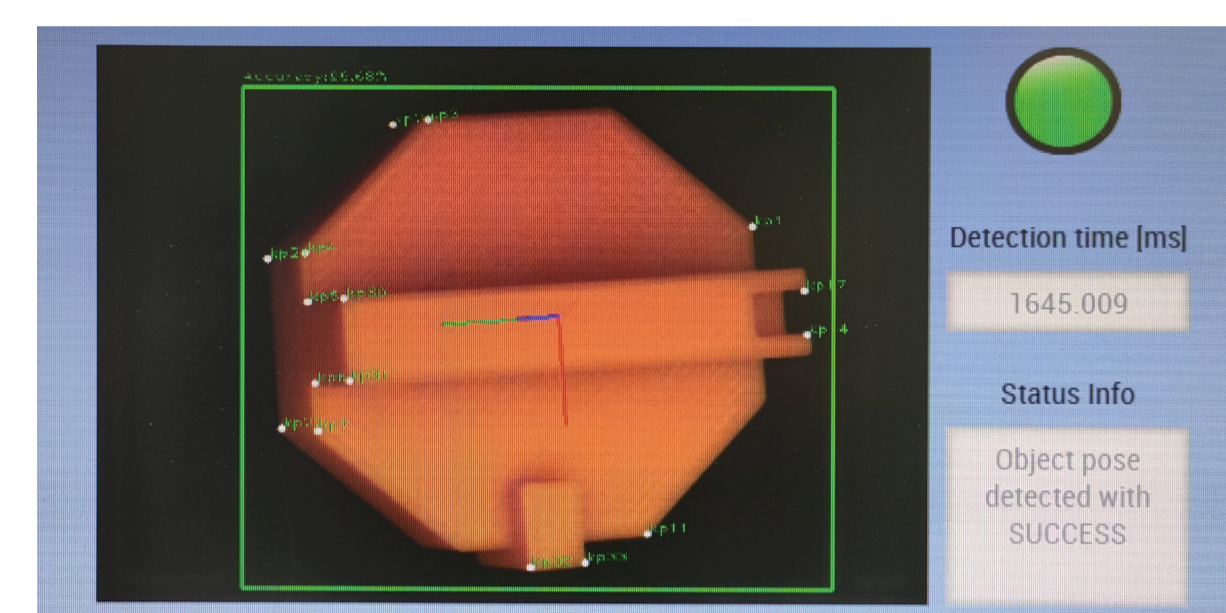
利用机械学习的准排列工件分拣

- 可在第三方产品可以在TwinCAT的环境中开发机器人功能。使用TwinCAT Vision和TwinCAT Vision Neural Network, 实现利用机械学习的准排列工件分拣。

利用2D相机实现3D物体识别

从2D图像数据抽取特征点(工件的角或边缘部)。为了通过抽取的特征点掌握工件的姿势信息, 利用机械学习实施推论。

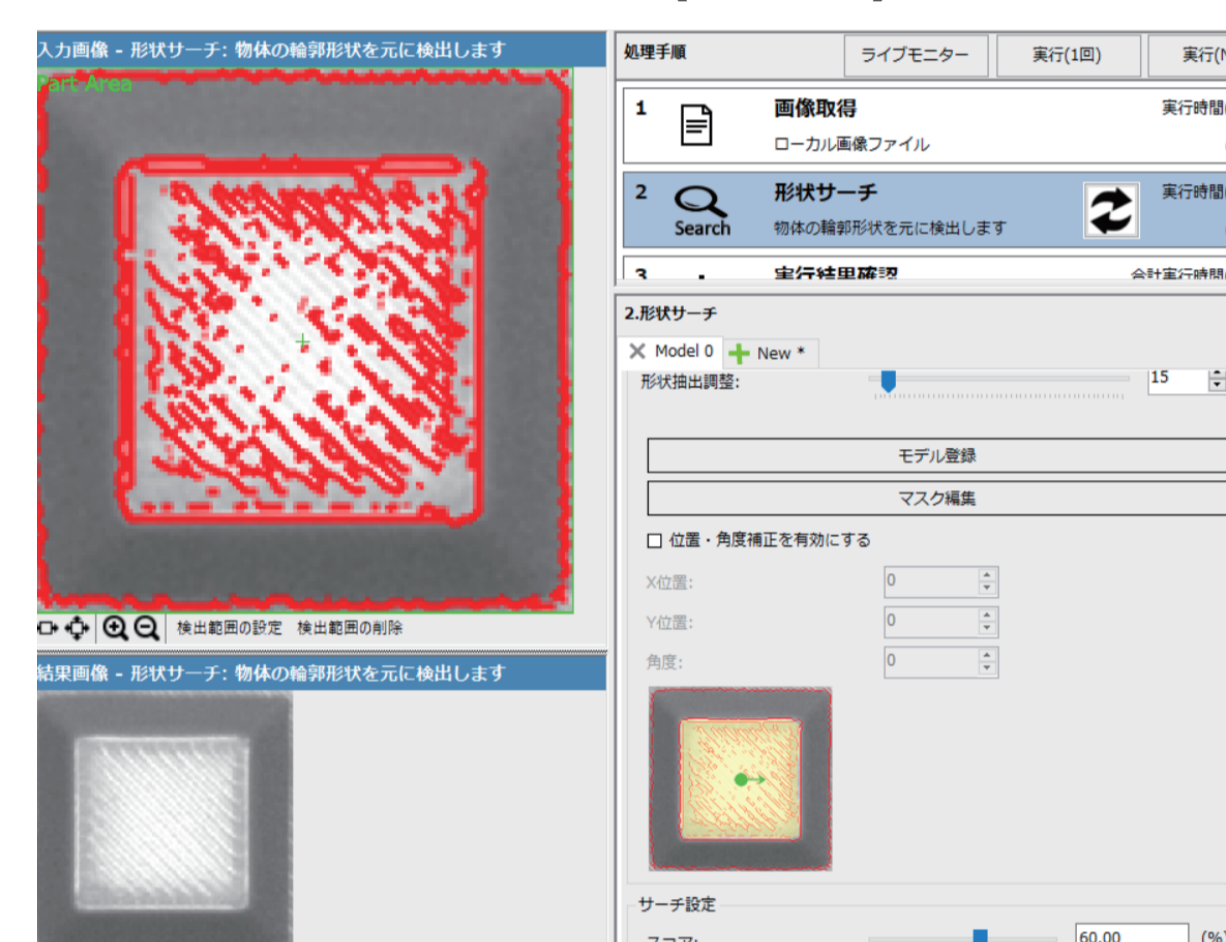
抽取特征点(TC3 Vision)



可进行适材应物的图像库切换

倾斜的工件通过3D物体识别程序库进行图像处理, 可进行二维处理的工件则通过EVP2进行图像处理。实现无缝切换。

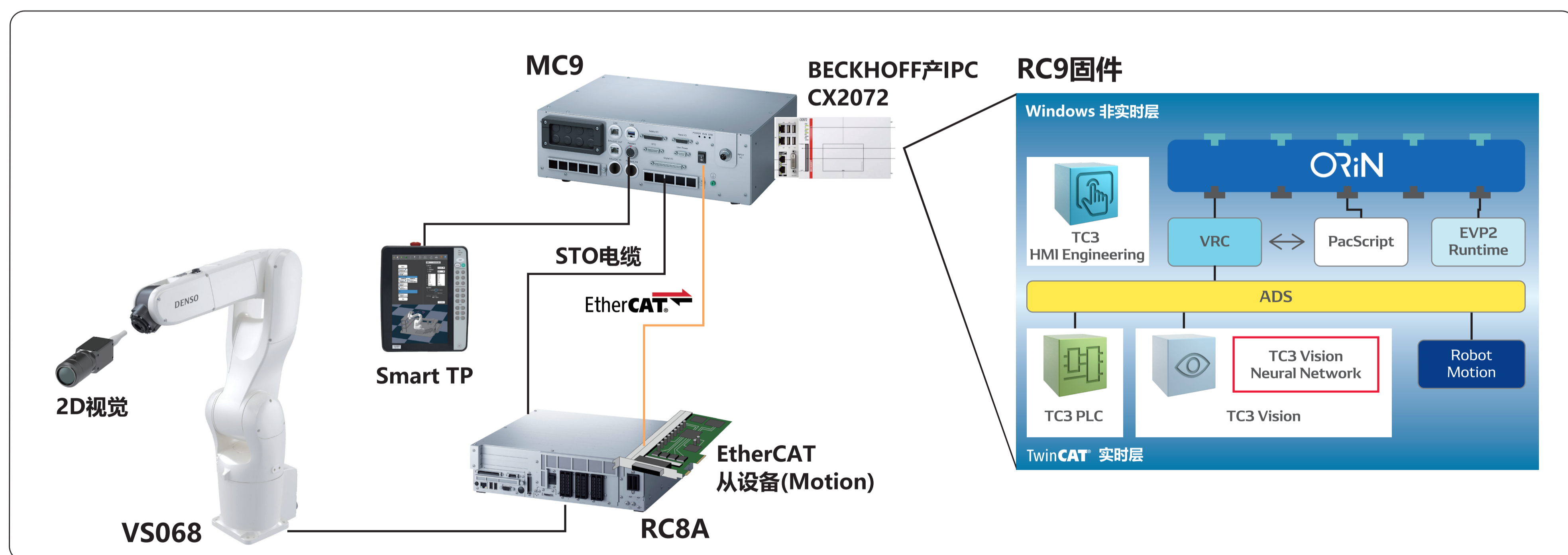
形状搜索(EVP2)



系统构成

实现灵活的硬件及软件构成

(1) 集成控制



(2) 分散控制

