

通过带AI的3D视觉系统对小尺寸、透明、高反光工件进行分拣

- 能够高精度识别、高速处理以往3D机器视觉不擅长的小尺寸、透明、高反光工件采用具备相关能力的AI视觉、Cambrian 视觉系统实现散装分拣

无需辅助照明即可稳定识别透明高反光工件

使用立体相机,可通过结构光、红外线等识别对象物体
无需辅助照明,在各种外部光照条件下都具有很高的稳定性
可识别透明、高反光工件



这是结合视觉系统的高速图像处理能力和RC9才得以实现的通过无停止高速拍摄进行高速、高精度分拣

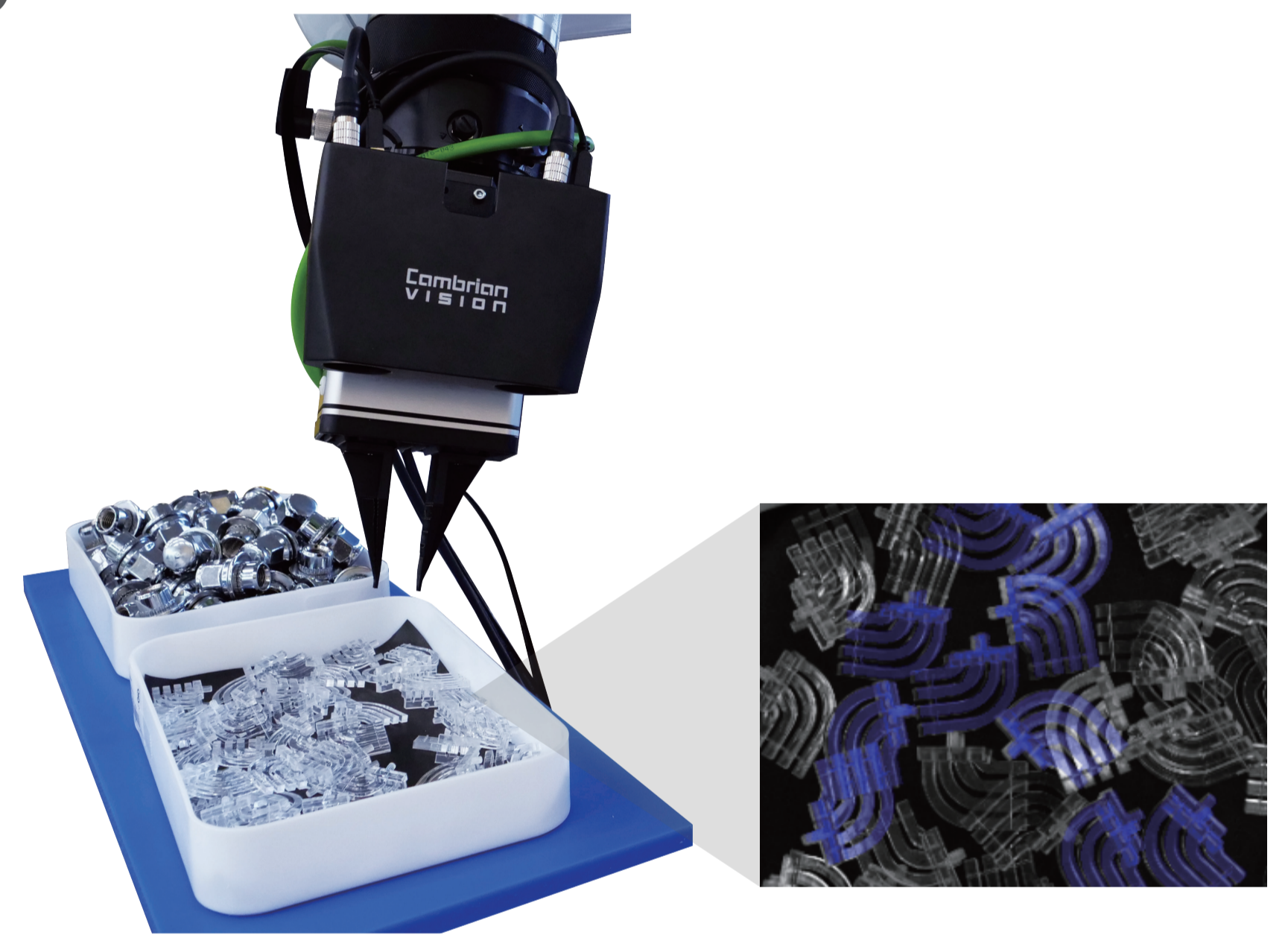
带AI的CAD匹配实现高精度化

实现1m以下的高精度识别,可分拣超小尺寸(1mx1m)工件

从拍摄到完成工件图像处理仅需约0.3秒

通过在RC9的TwinCAT内加入功能,
使机械臂在动作中也能通过与快门信号的联动正确掌握位置信息,
因此在拍摄时机器人无需停下。

由于无需停止,故可以缩短作业周期



安装设置简单,可快速投入使用

与Cambrian摄像机的通信程序已预装,可与RC8、RC9控制器通信和自动校正

摄像模块仅400g小而轻。且设备结构简单,便于拆卸和更换

采用机内配线*无外部配线,降低断线风险 *计划发布

仕様表

建议动作 距离范围(mm)	200mm~800mm
分辨率	5.04MP(摄像头单体)
外形尺寸(mm)	80L*120W*35H ※外壳尺寸
重量(g)	410g

系统构成

