

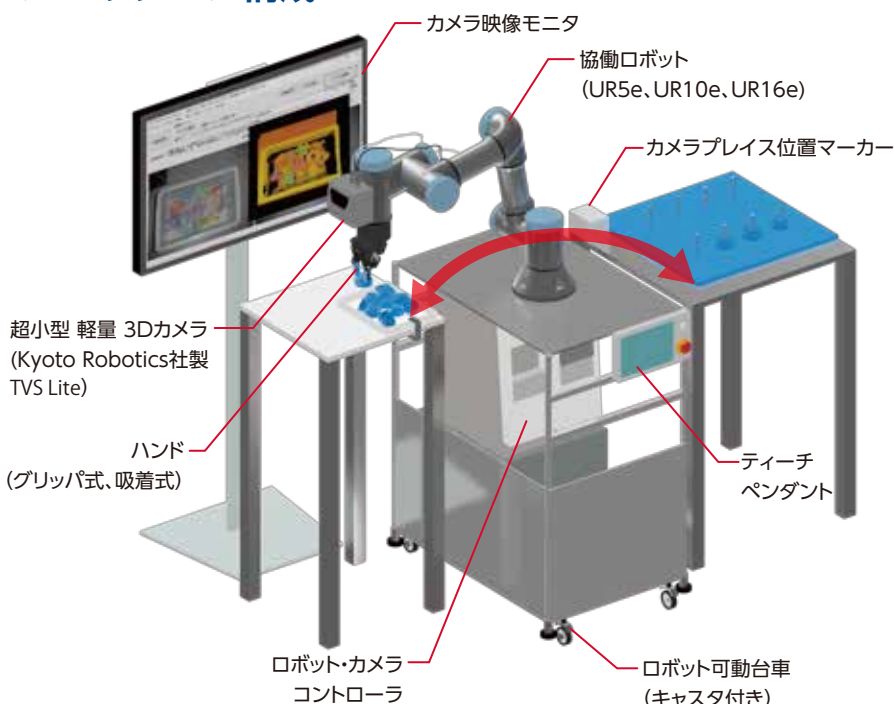


ソリューションパッケージ 5

バラ積みピッキング①

ランダムに積まれたワークを3Dカメラ「TVS Lite」が高精度・高速に認識し、ロボットが正確にピッキング。4ステップ(校正→ワーク登録→ワーク認識・パラメータ調整→ピッキング教示)のカンタン操作を実現。

パッケージ構成



1 省スペース・ワンユニット

超小型・軽量カメラのため、ロボットに直接取付可能でフレームが不要。キャスト付きロボット可動台車で、セルおよびライン間移動もラクラク行えます。

2 高精度・高速3D形状把握

ランダムに積まれたワークを高精度・高速に形状把握し、定められた把持位置で正確にピッキングします。ロボットのパレタイズ機能により、自動整列、指定位置へのプレイスも簡単に行えます。

3 初心者でも行える簡単設定

実ワークを使って行える「把持位置簡単登録機能」を搭載。3D CADデータの取り込みによる干涉回避も可能。環境に応じたパラメータも準備しています。

独自アルゴリズムによる3次元認識 (Kyoto Robotics社特許取得)

ステレオカメラ 撮像画像

撮像画像



輪郭抽出



輪郭マッチング

照合

3次元CAD (STL形式)



照合

点群マッチング

3次元認識結果



ワークの「位置・姿勢」を認識、ピッキング座標をロボットに送信

プロジェクタ パターン照射

投影画像



点群計測



Webサイト掲載のロボットシステム・ヒアリングシートをお送りください

▼おたずねする内容

作業内容、対象ワーク、作業環境、周辺機器 etc
(写真、動画、サンプルワークをご用意ください)



ヒアリング
シートはこちら!

