

3Dビジョンピッキング

我社では、ビジョンシステムを用いた装置の開発を行っております。
カメラを用いてバラ積みされているワークを検知し、ワーク形状の確認後、
ワークの向きに合わせたロボットハンドリング・搬送を
行うシステムを構築できます。
今回は、過去実績システムをご紹介します。

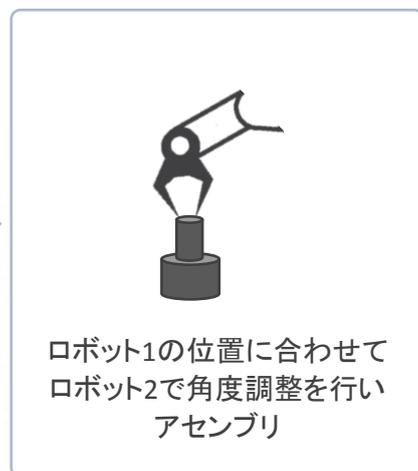
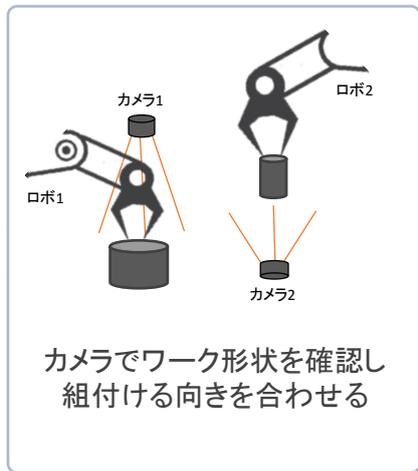


様々なロボットメーカーに対応した システムをご提案

- ★NACHI
- ★YASKAWA
- ★FANUC
- ★三菱
- ★DENSO
- など

←カメラでワークの状態を撮影し、
ワークの位置・向き・角度を確認。
ワークの状態に合わせてロボット
ハンドの向きを計算します。

その他にも、2台のロボットを同期させたアセンブリ設備も…



お気軽にご連絡ください