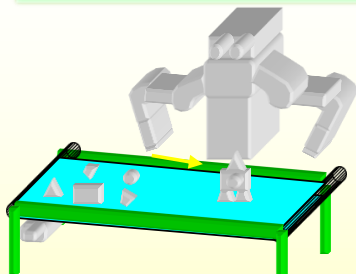


ロボット式ビジョンシステム

ロボットとカメラを組み合わせたビジョンシステムの構築により、省力化をご提案します。

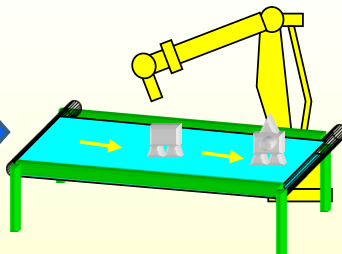
ロボットを使用したビジョンシステムを活用し、組立工程やピッキング・検査
におけるピッキング・組立・検査工程自動化を行うことができます。

【組立工程】



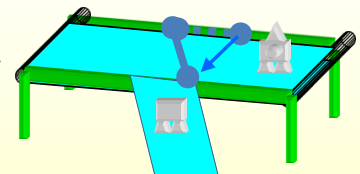
バラ積みされているワークを
ビジョンを用いて拾う

【組立検査工程】



カメラでワーク形状を確認し
組付ける向きを合わせる

【選別工程】



ロボット1の位置に合わせて
ロボット2で角度調整を行い
アセンブリ

ロボットハンドにカメラを搭載し、組付部品の画像検査も行えます。
部品の組付ミスや印字モレなどを認識・識別し、不良部品を排出。
未完成品を次工程へ出荷させないことで、ライン停止を防止します。
様々な用途、寸法に応じてロボットやカメラを選定し、それぞれの事象に
最適なシステムをご提案します。