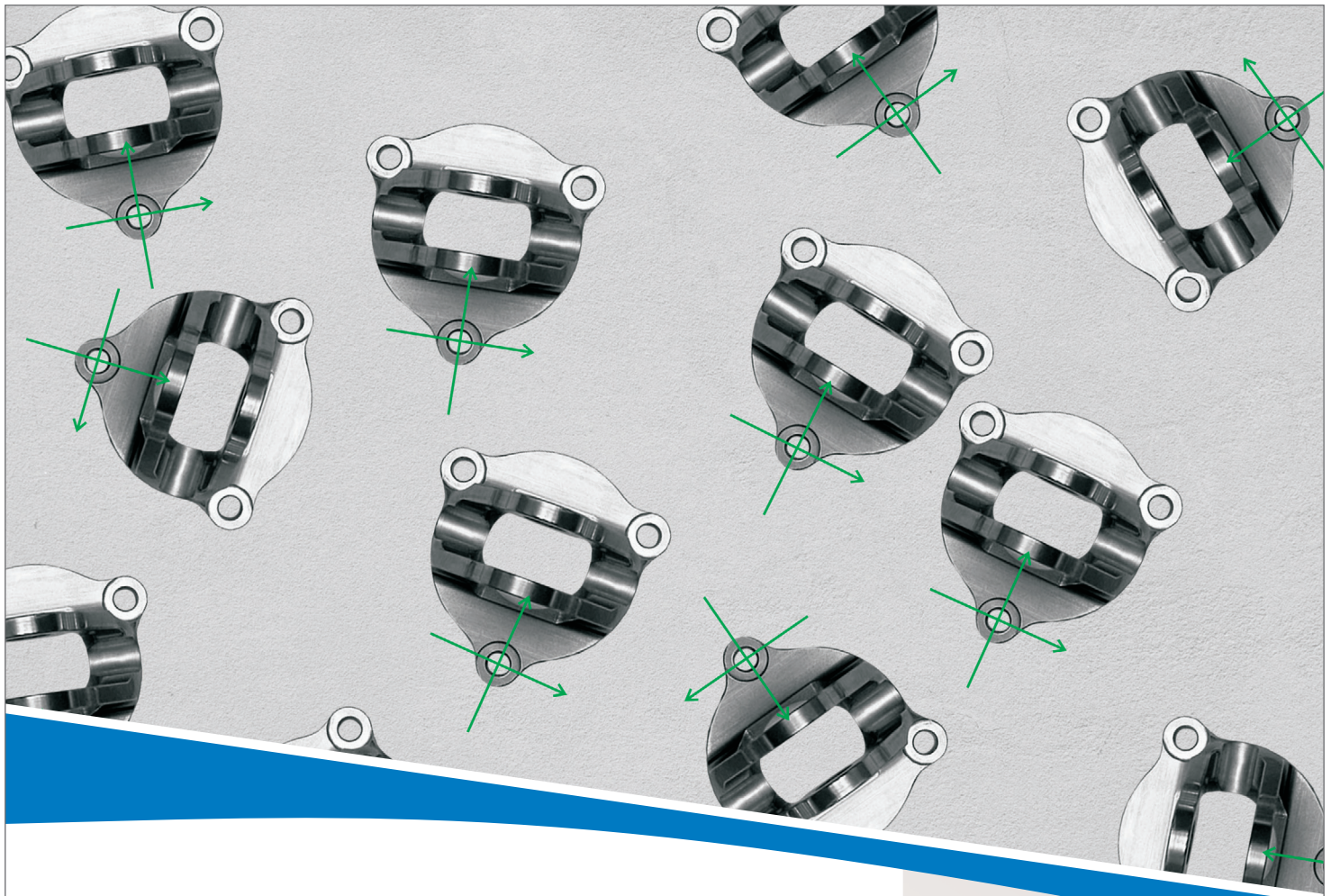




RobOptic til pick'n'place

Giv robotten øjne med RobOptic

Fleksibilitet er i dag en altafgørende faktor, når producerende virksomheder skal vælge den rette automationsløsning. Ved at udstyre industrirobotter med et visionsystem tilføjes der intelligens til robotten, der således bliver i stand til på egen hånd at detektere og gribe emner, der fremføres i tilfældig orden og rotation.

Intet behov for dyre mekaniske fiksturer

I pick'n'place opgaver, hvor robotten skal gribe emner fra et

bånd, en maskine eller en palle er der i mange tilfælde behov for et mekanisk fikstur, der sørger for at emnerne kan opsamles fra samme position hver gang. Sådanne fiksturer er ofte dyre, men også meget ufleksible, da hvert emne skal have sit skræddersyede fikstur. Med RobOptic kan fiksturet helt udelades, idet et kamera finder emnet og afsender koordinaterne om emnets placering direkte til robot-controlleren.

Også til præcisionsopgaver

RobOptic fås i tre modeller med forskellige pixelopløsninger:

Nem indlæring af nyt emne:

1. Optag billede
2. Kalibrer
3. Indlær

Model	Pixels	Opgave
RobOptic 5600	640x480	til opgaver, der ikke er præcisionskrævende
RobOptic 5603	1600x1200	til opgaver, der kræver middel præcision
RobOptic 5605	2448x2048	til præcisionsopgaver



Alle modeller kan anvendes, hvor emner er frit roteret inden for 360 grader. Valg af løsning afhænger også af synsfeltet og hastigheden.

Pick'n'place – tilgængeligt for alle

RobOptic er baseret på Cognex In-Sight, og kan konfigureres af teknikere uden særligt visionkendskab. Programmet afvikles på selve kameraet, der har indbygget processor. Kameraet kan tilsluttes en PC via Ethernet og herfra kan man indlære nye emner i systemet. RobOptic kan anvendes sammen med alle gængse robottyper.

Super-enkelt brugerflade med små overskuelige wizards.

Vis RobOptic ét emne – og du er i gang

Det medfølgende software indeholder en kalibreringsmenu, der guider brugeren igennem 4 korte trin for kalibrering af robotten og visionsystemets koordinatsystemer. Kalibreringen sørger for, at robotten og kameraet arbejder i samme dimension. Når dette er gjort, tages der et billede af emnet og systemet er klart til at guide robotten. Det tager max. 2 minutter at indlære et nyt emne.

RobOptic leveres med en lyskilde, der fås i 2 størrelser til henholdsvis store og små emner.

RobOptic kan udvides til også at foretage en kvalitetsinspektion af emnet før det gribes af robotten.



RobOptic er baseret på Cognex In-Sight, og kan konfigureres af teknikere uden særligt visionkendskab

Kjærgaard

Løsning · Odense · Hjallerup
Skive · Hedehusene

T: 7565 0000
F: 7565 0422

info@kia.dk
www.kia.dk