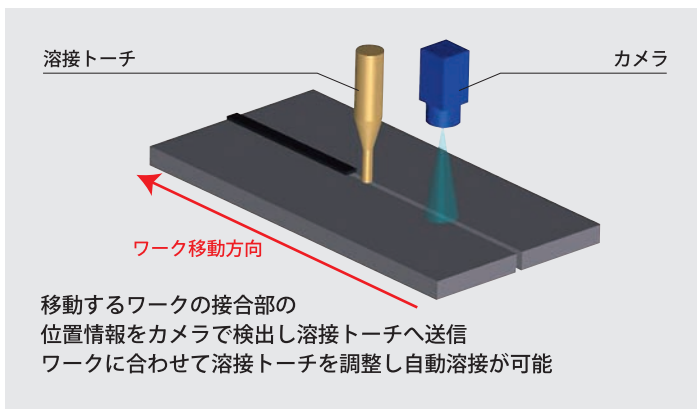


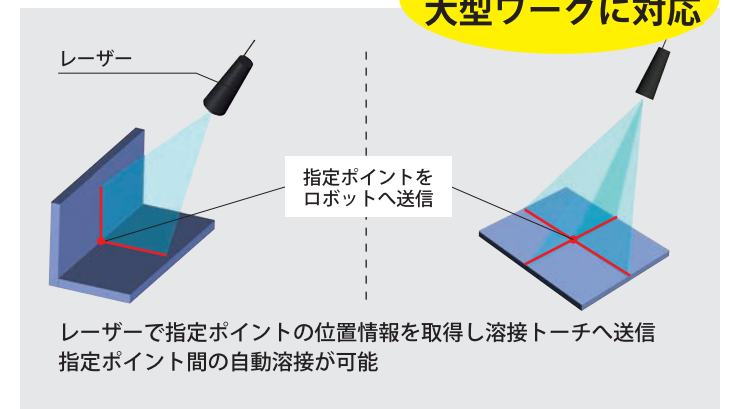
事例

ワークの特徴位置を画像で検出し、ロボットの動作を補正します。

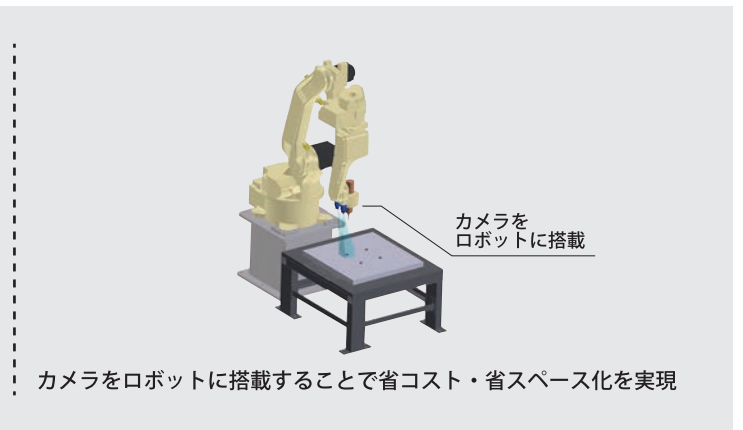
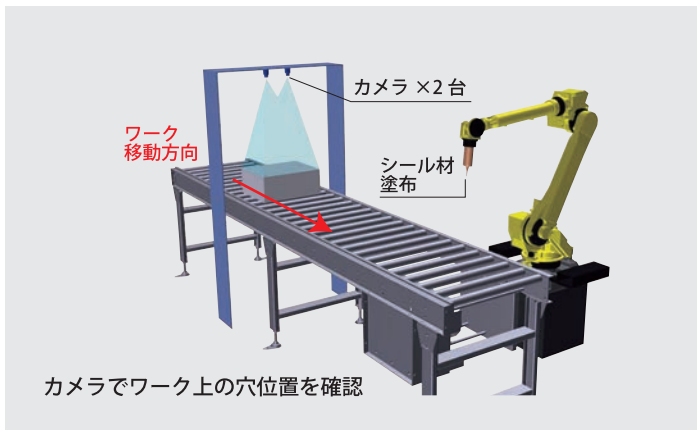
自動トラッキング溶接



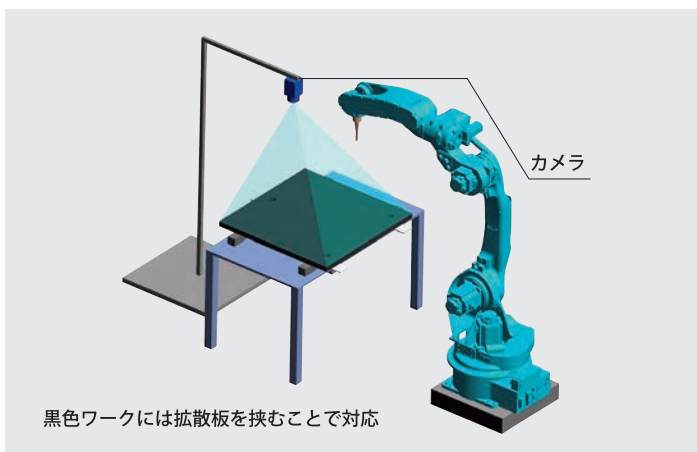
指定ポイント自動溶接



3D ロボットビジョン



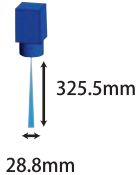
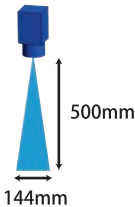
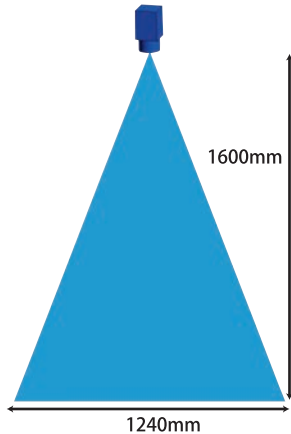
2D ロボットビジョン



VISTOM 画面例



VISTOM 仕様例

カメラ画素数	30万画素	200万画素	500万画素
基準距離 WD[mm] *1	325.5	500	1600
測定範囲 V*H[mm]	28.8×21.6	144×108	1240×980
画素分解能 [mm]*2	0.045	0.09	0.48
特記事項・目的例	溶接位置の高速認識 (約 10 ~ 15ms 周期) トーチの補正動作を行う 	標準構成 	1m の大型ワークの 位置検出 (ティーチング動作の補正動作) 

*1 WD は、レンズ面から対象物までの距離 (mm)

*2 画素分解能は、1 画素あたりの実サイズ (mm)

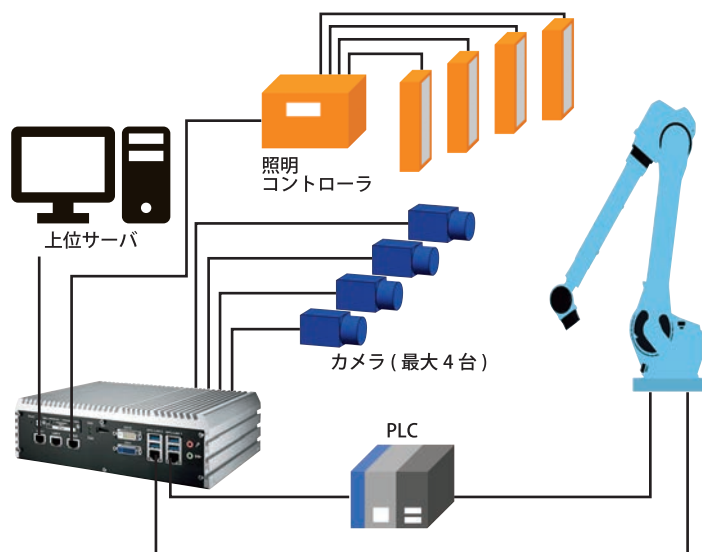
※上記仕様は一例です。実際はお客様の優先事項から決定します。

コントローラ(BOX PC)標準仕様

OS	Windows10 64bit
接続可能カメラ数	4 台
インターフェース	Ethernet(1000Mbps)×5 *1 Serial(RS-232)×4 DIO(8 DI, 8 DO)×1 USB3.0×6
耐環境性	-40 ~ 75℃

*1 PLC 通信、上位 PC など Ethernet 接続する場合はこのポートを使用します。

機器構成



[製造元]

WILLTECH ウイルテック株式会社

本 社

〒824-0073 福岡県行橋市福丸 770-1
TEL : 0930-26-2770 FAX : 0930-26-2780

関東支店

〒350-0815 埼玉県川越市鯨井 1344-1
TEL : 049-298-5462 FAX : 049-298-5463

改良のため、仕様・外形を予告なしに変更することがあります。

作成日：2018年3月30日

[お問い合わせ]