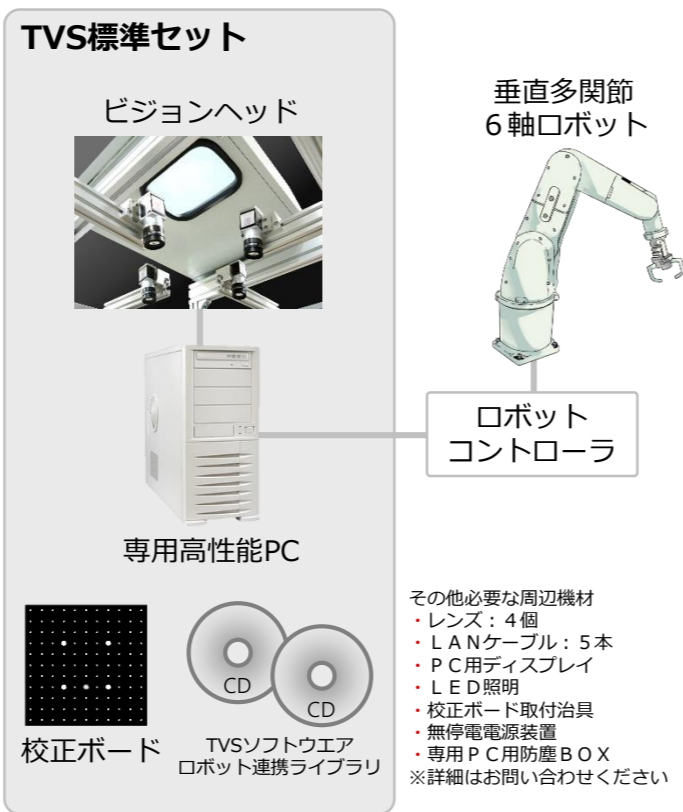
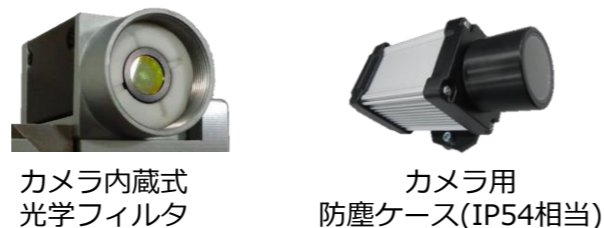


項目	内容		
認識精度(※1)	視野の1/2000程度～		
認識時間(※1)	3秒～		
ワークCADデータ形式	STL形式		
ビジョンヘッド部保護等級	IP54相当		
共通仕様	川崎重工業、デンソーウェーブ、ファナック、不二越、三菱電機、安川電機、ABB (対応コントローラ、必要オプションは別途お問い合わせください)	連携ライブラリ対応ロボットメーカー	
	入力電源[V]	AC100/110 ±10%	
最大消費電力[W]	900		
動作環境	温度[℃]	10～35	
	湿度[%]	20～80(結露無きこと)	
各視野別仕様	視野150mm	WD[mm](※2)	500～600
		外形寸法[mm](※3)	600(W) x 690(D) x 510(H)
		重量[kg](※4)	62.0
各視野別仕様	視野300mm	WD[mm](※2)	1000～1500
		外形寸法[mm](※3)	600(W) x 690(D) x 510(H)
		重量[kg](※4)	60.0
各視野別仕様	視野450mm	WD[mm](※2)	1100～1600
		外形寸法[mm](※3)	800(W) x 800(D) x 510(H)
		重量[kg](※4)	64.0
各視野別仕様	視野600mm	WD[mm](※2)	1000～1500
		外形寸法[mm](※3)	800(W) x 800(D) x 530(H)
		重量[kg](※4)	64.0
各視野別仕様	視野1200mm	WD[mm](※2)	2200～3400
		外形寸法[mm](※3)	1200(W) x 1200(D) x 370(H)
		重量[kg](※4)	70.0

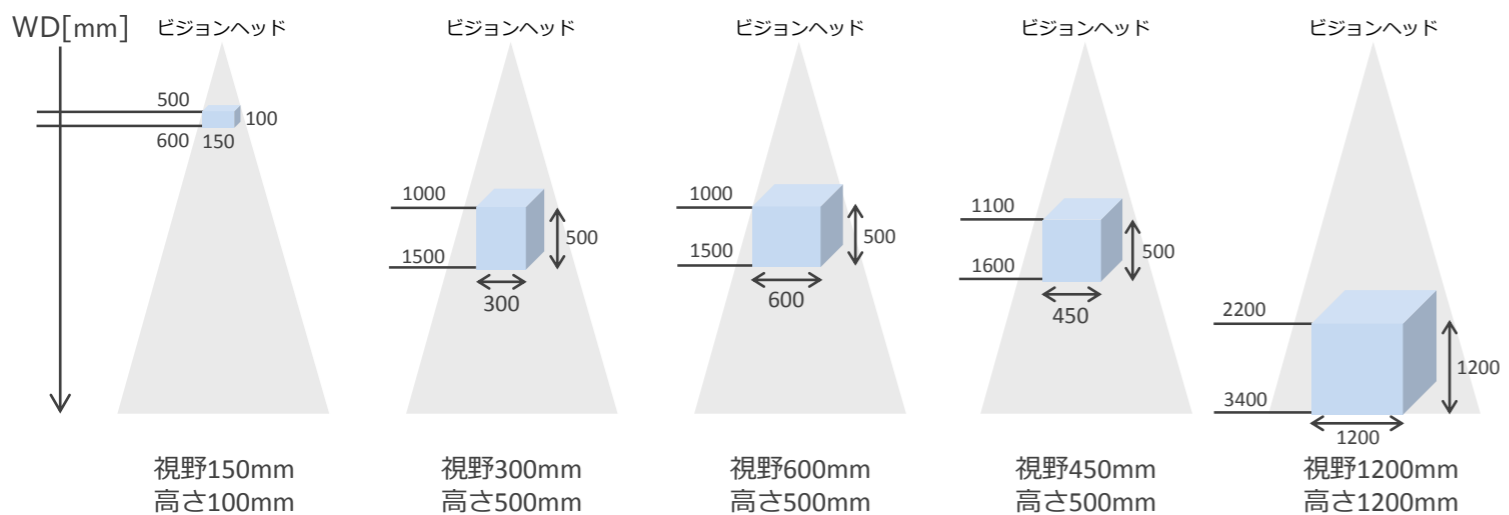
※1: 環境条件、ワーク特性、認識処理パラメータ等により変動
 ※2: ビジョンヘッド底面からワークまでの距離
 ※3: ビジョンヘッド、ビジョンフレーム、カメラ全てを含む(突起部除く)
 ※4: ビジョンヘッド、ビジョンフレーム、カメラ全てを含む(最大質量)



主要オプション



認識範囲ラインナップ



高速・高精度認識により
バラ積み部品供給の自動化を実現

パーツフィーダより**TVS**が選ばれる3つの理由

- ✓ ワークに傷がつかない
- ✓ 大きなワークに対応できる
- ✓ 新品種追加や段取り替えが容易

2次元カメラより**TVS**が選ばれる3つの理由

- ✓ バラ積み認識可能、荷姿を問わない
- ✓ 整列のための時間と装置が不要
- ✓ 高さ位置決めのための別センサ不要



お問合せ先

株式会社三次元メディア <http://www.3dmedia.co.jp>

本社: 〒525-0059 滋賀県草津市野路1-15-5 フェリ工南草津4F
TEL:077-561-2799 FAX:077-561-2787

関東: 〒331-0812 埼玉県さいたま市北区宮原町3-295-2 第五島村ビル
TEL:048-783-4656 FAX:048-783-4657

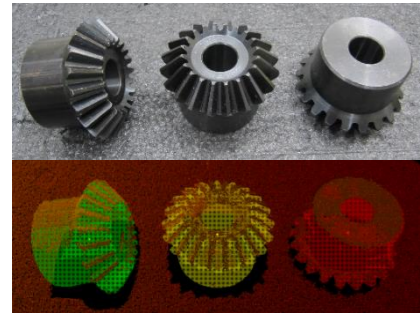
中部: 〒461-0003 愛知県名古屋市中区筒井3-26-25 第29オーシャンビル7F
TEL:052-325-8153 FAX:052-325-8154



世界の産業用ロボットに目と脳をもたせます

すぐに簡単に

実績に裏付けられた、確かな性能と使い勝手



どのように置いても正しく認識します

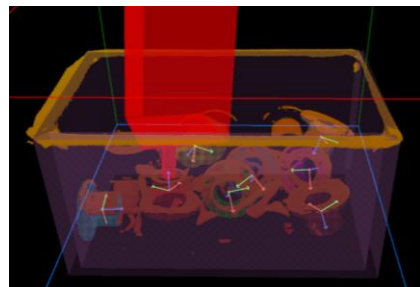


バラ積み状態で正しく認識します

- ✓ 4つのカメラによる業界最高の認識性能により、多種多様なワークを正確・容易に認識できることが実証済
- ✓ 光環境の変化に対して安定した認識を実現するHDRI機能と投影光自動調整機能を装備
- ✓ 各メーカーに対応したロボット連携ライブラリソフトが付属
使い慣れたペンダントから3次元ビジョンを簡単に操作
- ✓ 専用の高性能パソコンと校正ボードを製品に同梱
組み上げたその日から3次元認識が可能

充実した機能

情熱と技術力、その全てを注いだ現場ノウハウの結晶



ハンドが箱にぶつからず安全にピッキング
することを確認できるGUI

- ✓ 動作環境と認識性能の折り合いは、パラメータで細やかに調整可能、前処理ファイルの作成も高速（10分程度）
- ✓ ワークへのアプローチを自動判断する干渉判定機能を実装
- ✓ 現場の動作環境に適用するために豊富なオプションをご用意

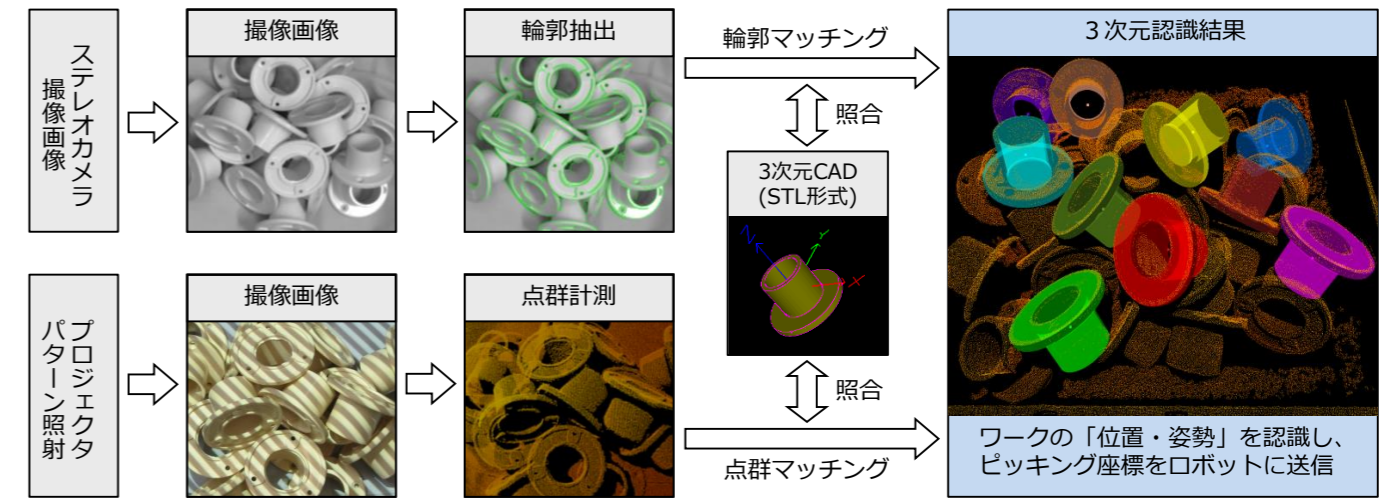
安心して使える

業界随一の立ち上げ実績と強力なサポート体制



- ✓ 鍛造・鋳造・プレス現場で活躍するIP54相当ビジョンヘッド
- ✓ 豊富なワーク評価、稼働実績とシステム成立ノウハウを蓄積
- ✓ 全国をカバーする3つの営業拠点から技術サポート

3次元認識の原理：輪郭と点群を併用したCADマッチング



3次元ロボットビジョン導入フロー

- 設置・校正** 位置関係を校正ボードを用いてロボットペンダントから簡単に設定
- 3DCAD登録
事前ファイル作成** ワークの特徴を登録し、事前ファイルを自動作成
- 認識パラメータ調整** 現場環境に合わせてパラメータを調整
- ピッキング教示
干渉判定調整** ピッキング教示を1回すれば、後はティーチングレス干渉判定のための箱は登録不要でチェックを入れるだけ
- ビジョン導入完了** 周辺制御機器と組み合わせ、ライン導入へ



ビジョンに関する技術サポート

- ・対象ワークの3次元認識評価、検証
- ・認識安定化のための照明、外乱光対策提案
- ・要求仕様に適したパラメータの設定

ライン導入事例

- ・自動車部品の加工機への投入
- ・板金部品の溶接工程への供給
- ・樹脂成型部品の組立ラインへの供給
- ・小型金属部品の整列、配膳

ラインでの導入効果

トランスミッション部品の加工機への投入
作業人員：5名→2名（3名削減）
打痕発生率：1.7%→0%
生産リードタイム：60時間→12時間
中間仕掛り：2日→0日