

OnRobot Eyes

Roboteranwendungen einen „Sehsinn“ zu verleihen, war noch nie einfacher



Befestigung am Roboter-Handgelenk



Externe Befestigung

TECHNISCHE SPEZIFIKATIONEN

Merkmale der Kamera		Einheit			
Schnittstelle	USB-C 3.x				
Ausgabeauflösung	1280 x 1080	[px]			
Arbeitsabstand	400 – 1000 [15,75 – 39,37]	mm [Zoll]			
Betriebstemperatur	0 – 35 [32 – 95]	°C [°F]			
IP-Bewertung	IP 54				
Gewicht	0,260 [0,57]	kg [lb]			
Eyes – Merkmale		Einheit			
Art des Vision-Systems	2.5 D				
Mindest-Teilegröße	10 x 10 oder 15 Durchmesser [0,39 x 0,39 oder 0,59 Durchmesser]				
Unterstützte Anwendungen	Erkennung, Sortierung, Überprüfung, Orientierungspunkte				
Unterstützte Befestigungsoptionen	Roboter und extern				
Rekonfigurierbarkeit bei Befestigung am Roboter	12 Konfigurationen (4 x 3)				
	Um den Roboterflansch	Ausrichtungen und Neigungswinkel			
	0 – 90 – 180 – 270	0 – 45 – 90			
		[Grad]			
Wiederholgenauigkeit der Erkennung	< 2 [< 0,078]				
Erkennungsgenauigkeit (typisch) gemessen bei 500 mm	Externe Befestigung		Befestigung am Roboter		
	2 [0,078]		2 [0,078]		
			mm [Zoll]		
Mindestgröße für Defektkontrolle	5 [0,197]				
Orientierungspunktgenauigkeit **	Wegpunkt Abstand vom Orientierungspunkt	Fehlerminimum	Typischer Fehler	Fehlermaximum	
	200 [7,874]	0,2635 [0,0104]	0,6596 [0,0260]	0,9500 [0,0374]	mm [Zoll]
	500 [19,68]	0,6586 [0,0259]	1,6490 [0,0649]	2,3750 [0,0935]	mm [Zoll]
	1000 [39,37]	1,3173 [0,0519]	3,2981 [0,1298]	4,7500 [0,1870]	mm [Zoll]

HÖHERE PRODUKTIONSLEISTUNG

- Roboteranwendungen einen „Sehsinn“ zu verleihen, war noch nie einfacher, mit Ein-Bild-Kalibrierung, schneller Programmierung und übergangsloser Greifer-Integration
- Flexibles, anpassbares Vision-System, mit On-Robot- oder externer Befestigung ist dieses ideal für fast alle kollaborativen Anwendungen
- Die erschwingliche, effiziente 2.5D-Vision bietet eine Tiefenwahrnehmung für unterschiedliche Höhen und gestapelte Objekte
- Einfaches Sortieren, Aufnehmen und Ablegen unstrukturierter Anwendungen mit hoher Zuverlässigkeit und mit Verwendung eines beliebigen Roboterarms
- Einmalige Soforterkennung für mehrere Objekte verringert die Zykluszeit
- Kontrollieren Sie Objekte mithilfe von Farb- und Konturerkennung – mit oder ohne einen Roboter – und gewährleisten Sie damit eine gleichbleibende Qualität
- Automatische Orientierungspunkte ermöglichen dynamische Arbeitsumgebungen und mobile Robotereinrichtungen