

※写真は実際の製品と異なる場合があります。



[画像センサーシリーズ 3D ロボットアイ]

3D ROBOT EYE IMAGE SENSOR SERIES

ロボットアイがターゲットを
正確にキャッチ！
コンパクト、高速三次元計測を実現



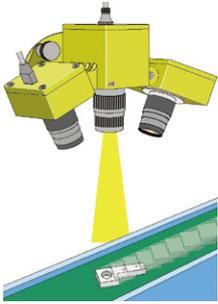
MAXIS-SHINTO INC.

株式会社 マクシス・シントー

画像センサーシリーズ 3D ロボットアイ

IMAGE SENSOR SERIES 3D ROBOT EYE

(1) 超高速高精度3D計測を実現!



高速に移動する対象をワンショットで正確にキャッチ!!

- 生産ラインを流れる部品を止めることなく、正確な3次元計測、検査を可能に。
- ストロボ発光光源による高速撮影では(※1)、超高速3D計測を実現!

※1 光源部はストロボ発光とプロジェクタ発光の2方式があります。

(3) 軽量コンパクトボディ

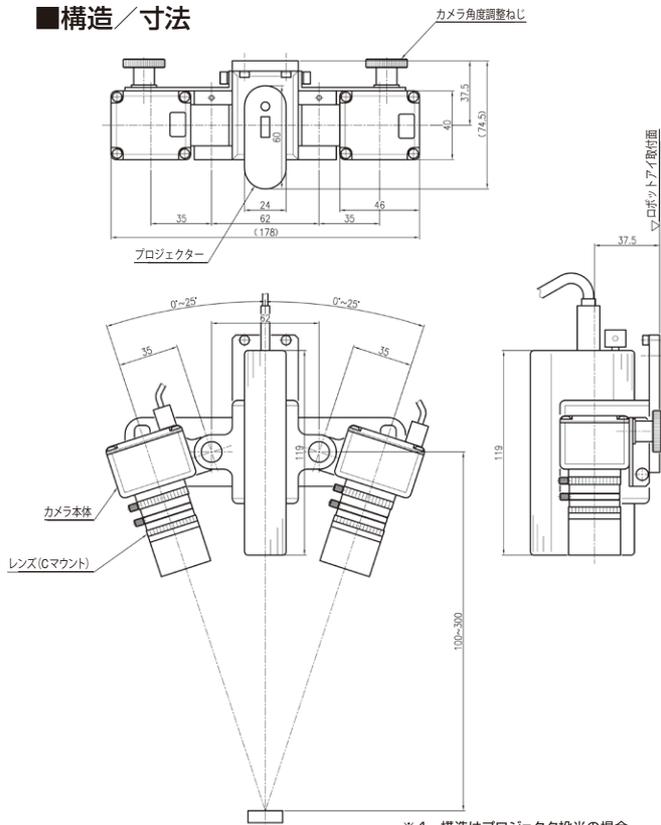


800g(※2)の軽量ボディでロボット搭載が容易に!

- ロボットヘッド先端に取り付けることでロボットの目として自由な視点での撮影が可能。
- ロボットと連動し3次元的に形状をとらえ、バラ積み部品のピッキング等、様々な用途で活躍。

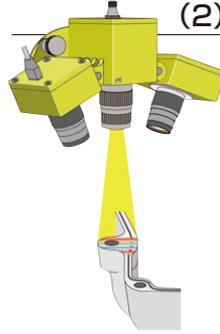
※2 プロジェクタ発光タイプでは、プロジェクタ重量(約150g)が別になります。

■構造/寸法



※4 構造はプロジェクタ発光の場合。

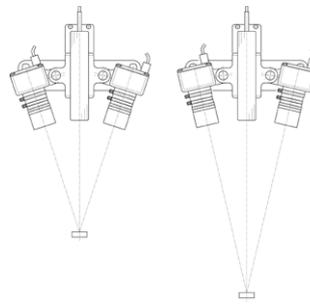
(2) 検査が変わる!



2D画像処理では不可能だった検査が3Dロボットアイで実現。

- 2次元の寸法のみでなく高さや奥行の評価が可能に!!
- ディスペンサー塗布剤の検査(例)
従来2D画像処理:塗布切れ、はみ出し
3Dロボットアイ:上記及び塗布量、高さ

(4) 容易なカスタマイズ!! 高い操作性!!

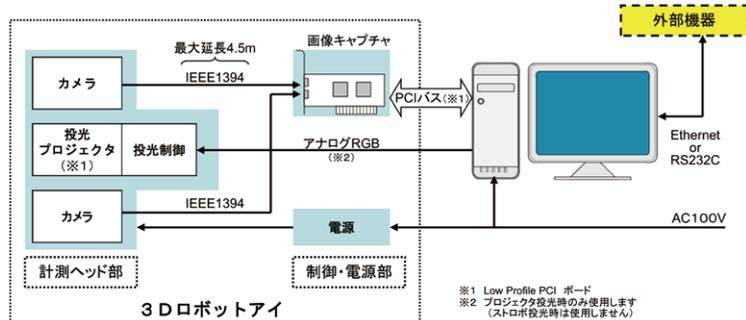


計測対象に合わせたカスタマイズが容易(※3)

- カメラの設置距離や計測対象の大きさに合わせてカメラ位置やレンズの変更が可能!!
- 変更後も専用の基準ボードで校正が簡単!

※3 部品交換による変更はオプションになります。

■システム構成図



※5 システム構成はプロジェクタ発光の場合。

■ツール仕様

	スペック	備考
計測手法	位相シフト法&ステレオ法	
投光方式	ストロボ発光/プロジェクタ発光	
カメラ解像度	640×480[ピクセル]	
計測速度	1/1000[秒]	ストロボ発光光源を用いた場合
画像取り込み時間	1/15[秒]	カメラ解像度640×480[ピクセル]の場合
計測距離	200~300[mm]	
計測範囲	100×100[mm]	計測距離300[mm]の場合
計測精度	0.2[mm]以下	計測範囲100×100[mm]
センサー重量	800[g]	LED投光の場合
寸法 W×H×D	180×120×75[mm]	H、Dはプロジェクタ発光の場合
処理時間	0.5[秒]	
その他	カメラレンズやカメラ設置の変更により計測距離・計測範囲などがカスタマイズ可能 カメラ解像度は640×480[ピクセル]に変更可能	



株式会社 マキシス・シントー



JQA-QMA13666 JQA-EM6287

【お問い合わせ先】 〒452-0834 名古屋市西区木前町11番地(名古屋工場)
TEL (052)503-2886(代表) FAX (052)501-6685

HP <http://www.maxis-inc.com> E-mail roboteye@maxis-inc.com

本社 〒464-0827 名古屋市千種区田代本通2丁目13番地
TEL (052)734-8271(代表) FAX (052)752-8300

取扱代理店