



Teile Positionierung für Robotergriffe

- Statisches Teil mit 2D-Visionssystem, 3D-Triangulation (Scannen des Teils mit fester oder mobiler Kamera) und 3D-Stereoskopie.
- Statisches Teil zur Entpalettierung mit 3D-Stereo-Sichtsystem.
- Dynamisches Teil mit 2D-Bildverarbeitungssystem (bewegte Roboteraufnahme).



Einfache Kontrollen wie An- / Abwesenheit Positionierung / Teileart, korrektes Auflegen, ...

- 2D - 3D Vision-Sensor
- 2D-Vision-Systeme



Kontrolle durch Messen, Typ, Durchmesser, Abstand, Positionierung auf dem Teil, ...

- Vision-Sensor für einfache Messungen.
- 2D-3D Vision System.
- Profilerkennung mit 3D-Rekonstruktionsoption.
- Random Teileentladung aus Container mit 3D-Volumensensor : IFM
- Siif integriert : COGNEX, SICK, KEYENCE, ENSENSO (soft HALCON), IFM, ...

