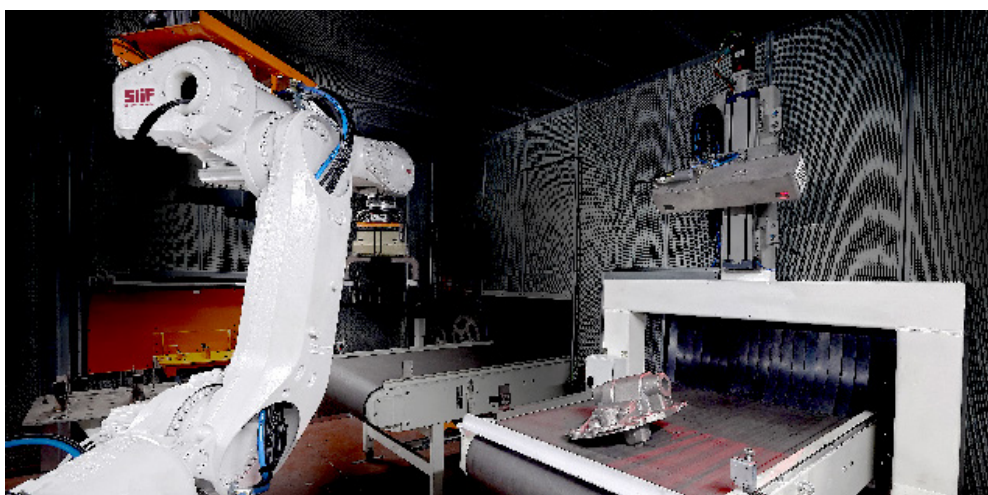


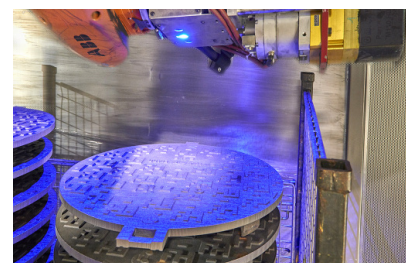


SYSTEMY WIZYJNY



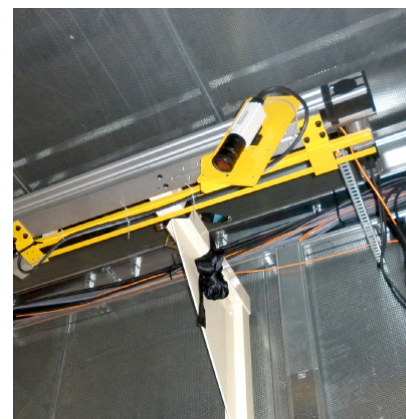
LOKALIZACJA DLA ROBOTOW PODNOSZACYCH

- Część statyczna z systemem wizyjnym 2D, triangulacją 3D (skanowanie części kamerą stałą lub ruchomą) i stereoskopią 3D
- Statyczny udział w depaletyzacji z wykorzystaniem stereoskopowego systemu wizyjnego 3D
- Część dynamiczna z systemem wizyjnym 2D (zrobotyzowane pobieranie przez śledzenie)



PROSTA KONTROLA OBECNOŚCI / BRAKU, REFERENCJI / TYPU ODLEWU, UŁOŻENIA

- Czujnik wizyjny 2D-3D
- Systemy wizyjny 2D



KONTROLA ZA POMOCĄ POMIARÓW TAKICH JAK ŚREDNICA, ODLEGŁOŚĆ, POZYCJONOWANIE NA CZĘŚCI, ...

- Czujnik wizyjny do prostych pomiarów
- Systemy wizyjny 2D-3D
- Profilometr z opcją rekonstrukcji 3D
- Usuwanie odpadów z czujnikiem objętości: IFM
- Zintegrowane Siif: COGNEX, SICK, KEYENCE, ENSENSO (soft HALCON), IFM...

