

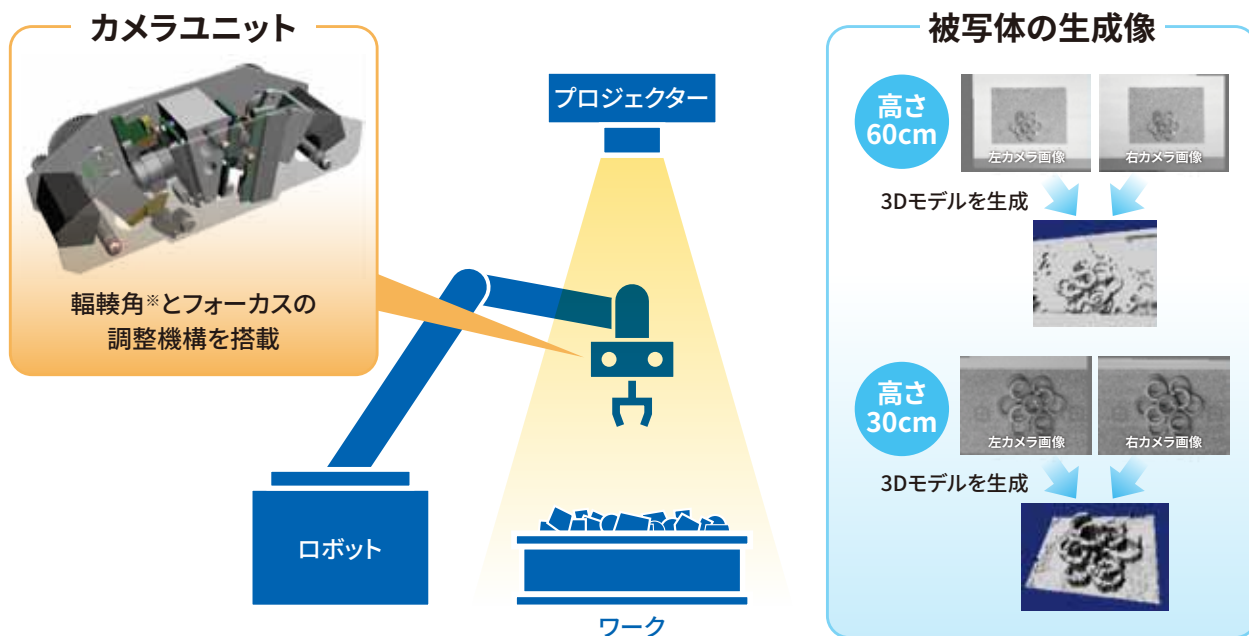
ロボットヘッドに取付可能な 画像認識3D計測システム

被写体に接近して撮影、3D計測可能なカメラユニット
ワークの特徴が微細でも位置姿勢を正確に検出

Point

- カメラ – 被写体間距離の変化に対応した計測
被写体の細かな部分まで計測可能で、バラ積みワークのピッキング対象が拡大
- 小型で軽量、ロボットヘッドに取付可能で、ロボットとスムーズに連携
- 金属部品など光沢のある被写体にも対応

計測イメージ



カメラ固定／移動式、測定距離、対象となる被写体など
使用環境や用途によってお客様のニーズに合ったシステムをご提案します

※ 輻射角(ふくそうかく)とは被写体を見込む視線の角度

当社サポートメニュー

- ◆ ソフトウェアライブラリの提供
- ◆ アプリケーション開発
- ◆ 試作機・製品機器のハードウェア設計・開発

問い合わせ先 **東芝デベロップメントエンジニアリング株式会社** 営業技術統括担当

TEL: 044-331-1800 E-mail: DME-contact-us@ml.toshiba.co.jp URL: <https://www.toshiba-dme.co.jp/dme/>