

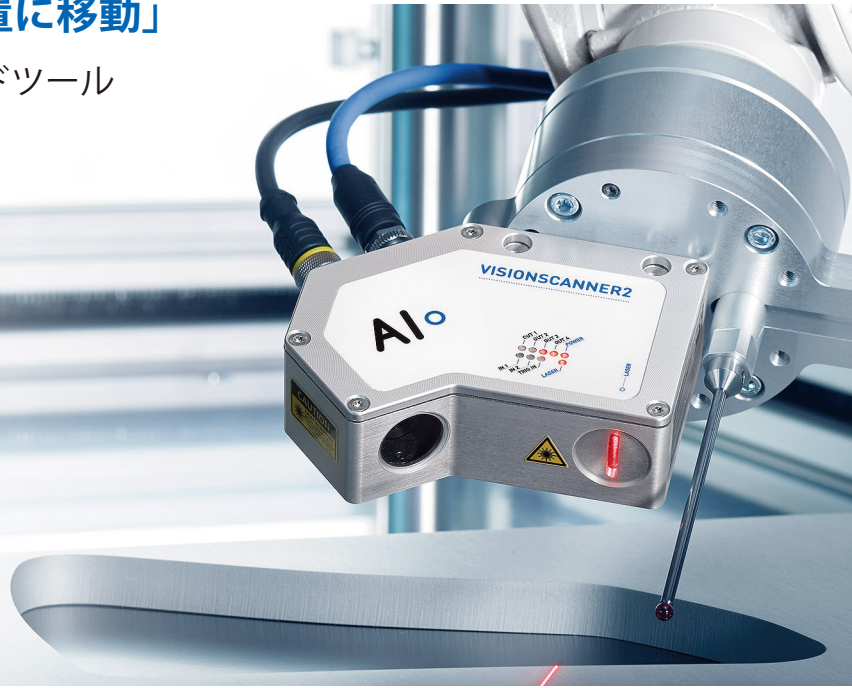
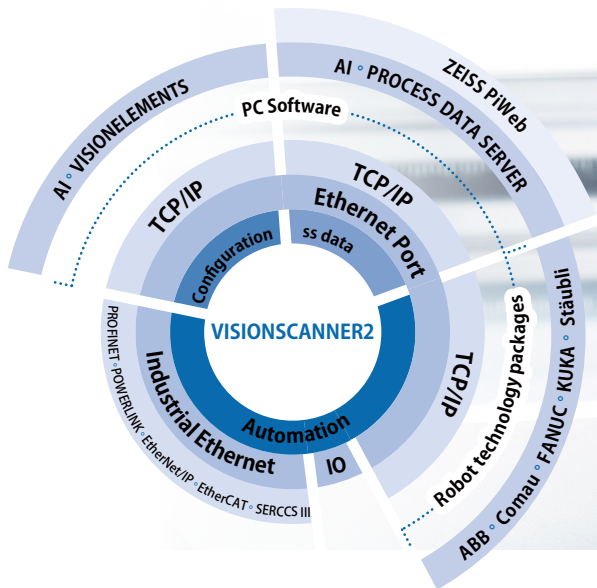
VISIONSCANNER2

ロボット連動型 AI 高精度ガイドツール

ロボットアームでの形状計測と制御をワンパック化

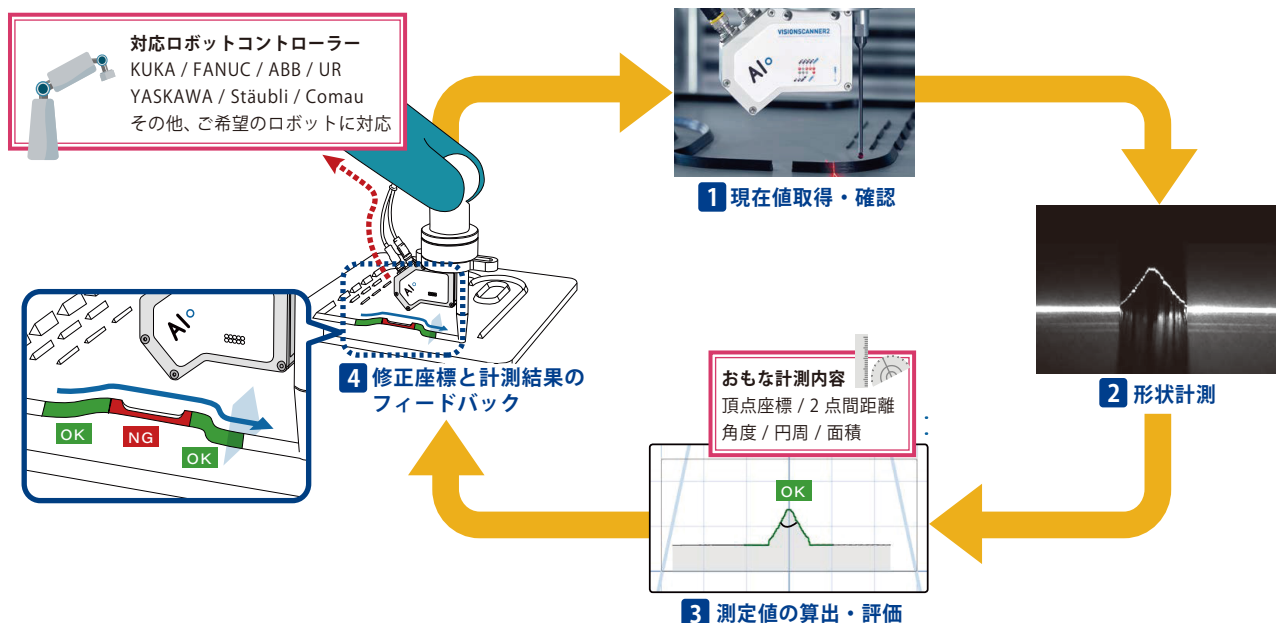
「計測」「座標を修正」「正しい位置に移動」

ロボットアームの頭脳を担う次世代ガイドツール



EngRoTec 社の AI VISIONSCANNER2 は光切断法による形状計測とロボットコントローラーへの座標修正をワンパック化した小型な AI 高精度ガイドツールです。

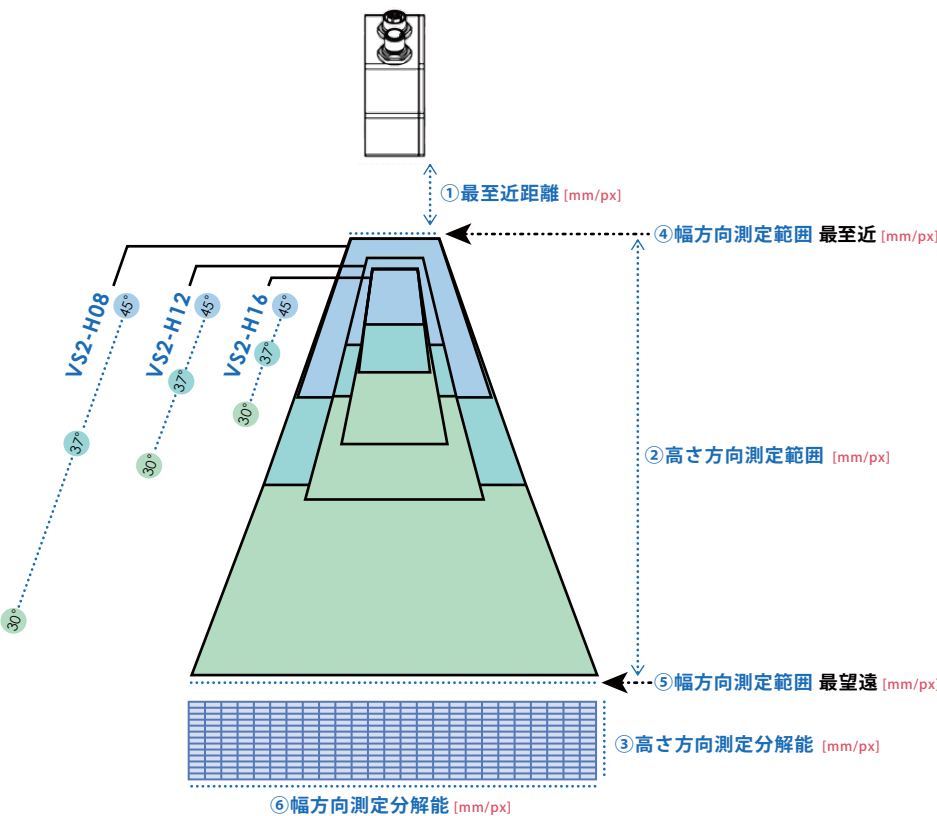
光切断計測による測長、角度計測、円周計測、面積計測などの各種計測手法を組み合わせ、指定の閾値に対して OK や NG 判別などが可能です。また、ロボットコントローラーとの連携のための座標管理にも対応。コントローラーから取得したロボットの現在位置と計測結果から導き出された座標を使い、相対的な修正座標をフィードバックする事でロボットに修正位置の指示を出す事も可能です。TCP/IP や UDP、産業用イーサネット通信を利用してデータを送受信するコマンド制御機能を備え、オプションで各種ロボットコントローラーでの直接制御にも対応可能です。



デバイス仕様

搭載センサ	CMOS	サイズ	110 x 85 x 35mm
出力レート	最大 200Hz	重量	400g
測定精度	± 0.2% (測定物の表面状態に依存)	保護等級	IP64
搭載レーザー	100mW 660nm ラインレーザー @ Class 2	ハウジング	アルマイト加工済アルミニウム
レーザー寿命	40,000 時間 (点灯周期に依存する)	保存環境温度 / 湿度	温度: -20°C ~ +60°C、湿度: 最大 90%
デジタル IO 端子	M12-4pin (標準) : Output2 M12-8pin : Output2 / Input2 / TriggerIn1 / TriggerOut1	動作環境温度 / 湿度	温度: 0°C ~ +55°C、湿度: 最大 80%
入力仕様	許容電圧 : 0-24VDC (8pin IO コネクタのみ) レベル閾値 : 10VDC	使用環境	屋内 (爆発する環境を除く) 高度 2000m 以下
出力仕様	許容電圧 : 0-24VDC 許容電流量 : 0.4A	コンプライアンス	CE、UL
接続インターフェイス	Fast Ethernet 10/100Mbps, Half-/Full duplex, Auto negotiation	ジョブ構築サポートソフト	VISIONELEMENT3-Lite (Windows7 以降の 32/64bit WindowsOS)
パケットコマンド制御	TCP/IP コマンド : 現在座標取得、結果データ送信、ジョブ実行	対応コントローラー	KUKA : KRC2, KRC4, VKRC2, VKRC4 Staubli : CS7, CS8, CS9 FANUC : RJ3iB, R30iA, R30iB ABB : IRC5 YASKAWA : DX200 Comau : C5G UR : UR ロボットシリーズ
インターフェイス	UDP コマンド : 結果データ送信		
要求電源仕様	24VDC ±20% 最大電流量 : 400mA		

測定範囲



モデル	VS2-H08			VS2-H12			VS2-H16			
	45°	37°	30°	45°	37°	30°	45°	37°	30°	
① 最至近距離 (WD)	mm	26	35	50	38	50	65	45	60	75
② 高さ方向測定範囲	mm	100	145	250	55	75	125	35	50	80
③ 高さ方向測定分解能	mm/px	0.10	0.14	0.25	0.05	0.08	0.12	0.035	0.05	0.08
④ 幅方向測定範囲 最至近	mm	55	60	65	35	40	45	27	30	35
幅方向測定範囲 計測範囲中心	mm	88	110	158	48	58	78	32	38	50
⑤ 幅方向測定範囲 最望遠	mm	120	160	250	60	75	110	37	45	65
⑥ 幅方向測定分解能	mm/px	0.07	0.09	0.13	0.04	0.05	0.06	0.025	0.03	0.04

計測結果画像

