

YOODSのロボットビジョン「ビジュアルティーチ」

<ビジュアルティーチ(VT)の提案>

～ロボット教示をビジョンで補正する新技術～

3Dビジョンセンサー「YCAM3D」

- 小型軽量でロボットアームに搭載可能
- 位相シフト方式による高精度計測



ロボットビジョン「ビジュアルティーチVT」

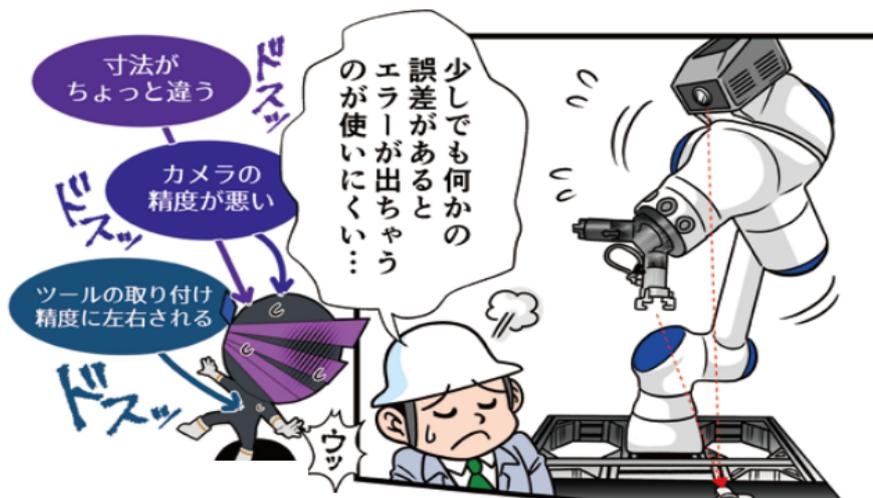
- YCAM3Dから得た情報をもとに、マスターに対するロボット教示を一括で変換(特許取得済み)

- ロボット作業の**高精度化**
- ティーチング作業の**簡素化**
- ワークの**位置決めが不要**



YCAM3D

<これまでのロボットビジョンの課題>



- (1) ワークに対するロボット動作をPCで設定するため、現物とのズレが発生
- (2) 経路点座標はビジョンから指示されており、ロボット自身がそのズレを補正できない
- (3) 設置条件等により活用分野が限定される
- (4) ほとんどピッキング専用



YOODS

株式会社 YOODS(ユーズ)
<http://www.yoods.co.jp>

〒754-0021

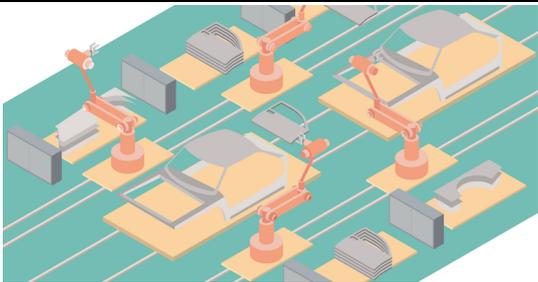
山口県山口市小郡黄金町2番21号
スクエア新山口6階

TEL 083-976-0022/FAX 083-976-0023

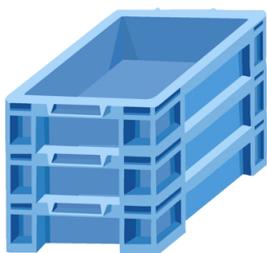
重量物移載	重量物移載のロボット化 (無人化)
クランクシャフト バンパー エンジブロック シリンダーライナー	パレット上に積載された重量物の位置/ 姿勢のずれをビジョンで補正し、製品 供給を自動化します。



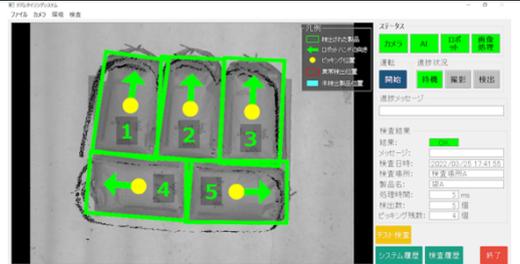
車体組立ライン	部品位置ずれや把持ずれの 補正、ポカ避け防止
板金パーツ	パレット内の板金部品の位置ずれ補正を行 いピッキングを確実にし、同時に部品の誤 投入防止など、ポカ避けを実現します。 また、ロボットが把持したワークの位置と 姿勢を高精度に補正することができます。



部品箱デパレ	マスターレス、変形に対応
トラ箱 網カゴ	内容物や蓋有無、箱の種類や変形に関 係なく箱を認識して、要求に応じたパ レット配置、取り順制御ができるシス テムを提供します。



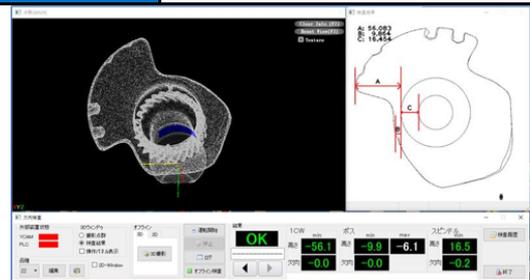
AIデパレ	マスターレス、変形に対応 各種判定、取り順制御
袋 箱 アルミインゴット	品種設定なしで、不定形な製品のデパ レを実現します。上下判定、裏表判 定、取り順制御など、デパレに特化し たソリューションを提供します。



バリ取り	高速、高精度位置決め
エンジブロック トランスミッシ ョンケース	対象ワークの位置姿勢を高速に補正す ることにより、高精度なバリ取りとサ イクルアップを同時に実現します。



複雑形状物の 全数検査	鍛造品・鋳造品の形状と、組付け精度の インライン全数検査の実現
鍛造品 鋳造品 車体	3 DCADデータと比較し、変形量を検 出することで、鍛造品・鋳造品の全数 形状検査、組立工程における組付け精 度のインライン計測を実現します。



©Artec3D <https://www.artec3d.com/>
クリエイティブ・コモンズライセンス
<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/>