

Mit nur wenigen „Klicks“ können einem Roboter Augen verpasst werden. Für typische Pick and Place Anwendungen ist es häufig notwendig, die Position des zu greifenden Bauteiles zu kennen und an die Robotersteuerung zu übertragen.

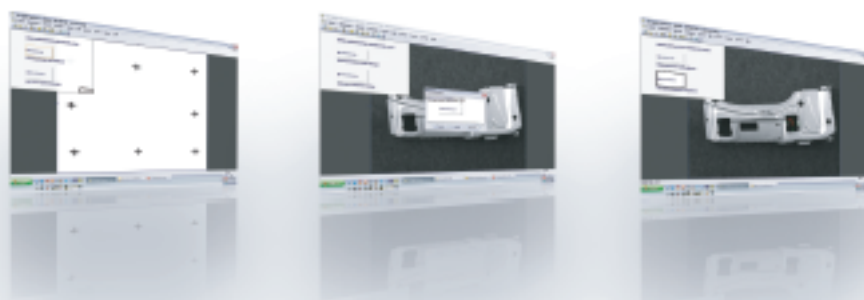
Bisher waren dafür Bildverarbeitungsspezialisten notwendig. Mit der **eyecom easyVision Applikation von Schönherr Elektronik** ist es sehr einfach und preiswert möglich, über eine Menüführung dieses Vision System selbst einzubinden.

eyecom easyVision

Einfache Implementierung einer Kamera in eine MOTOMAN Robotersteuerung

Nur 3 Schritte bis zur Inbetriebnahme:

1. Kamera am Greifarm befestigen
 2. mitgelieferte Kalibrierplatte auflegen (einmalig zur Inbetriebnahme)
 3. Applikation-Wizzard ausführen
- ➔ Bildverarbeitung und Roboter sind einsatzbereit



Erforderliche Angaben für die Bestellung

- Suchbereich (mm) in dem das Teil gesucht werden soll (Bildausschnitt wichtig für Anfertigung Kalibrierplatte)
- möglicher Abstand (mm) Kamera - Suchteil zur Auswahl Brennweite Objektiv
- Kabellängen für Kamera
- Robotertyp/Steuerungstyp
- Schnittstelle Kamera-Roboter: RS232 (DCI-Funktion bei XRC-Steuerung)

Lieferumfang: Kamera, Objektiv, Kamerakabel (5m), Kalibrierplatte, Roboterjobs



Zentrale

Kammerfeldstraße 1 Telefon 0 81 66/90-0 E-mail: info@motoman.de
D-85391 Allershausen Telefax 0 81 66/90-103 Internet: www.motoman.de

Schulungszentrum und Vertriebsniederlassung Frankfurt

Im Katzenforst 2 Telefon 0 61 73/60 77 30 E-mail: info@motoman.de
D-61476 Kronberg Telefax 0 61 73/60 77 39 Internet: www.motoman.de



Kontakt

Schönherr Elektronik GmbH
Kurze Straße 18
D-09577 Niederwiesa

Telefon

0 37 26/79 05-0

Telefax

0 37 26/79 05-20

E-mail

info@schoenherr-elektronik.com

Internet

www.schoenherr-elektronik.com