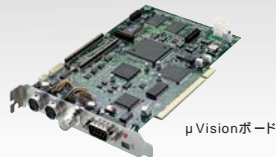


「電子の目」が、自動化をサポート。



μ Visionボード

北米、欧州では販売していません。

特長

μ Visionボード コントローラー本体に内蔵

視覚機能をコントローラー本体に内蔵でき、設備の省スペース・省配線を実現。また、ロボットとの通信も不要。

容易なプログラミング

プログラミング言語は、JISで標準化されたロボットプログラミング言語に準拠しており、用途に応じて、視覚検査・計測などを自由にプログラミング可能。また、一度作成したプログラムを登録できるライブラリー機能の活用で、容易で効率的なプログラム開発を実現。

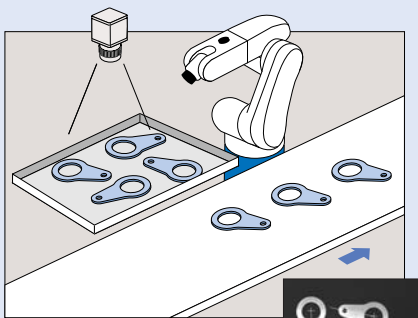
小型・軽量のボックスタイプ μ Vision-21 Superも用意

設置が容易な、超コンパクト薄型設計。しかも、重さはわずか1.4kg。



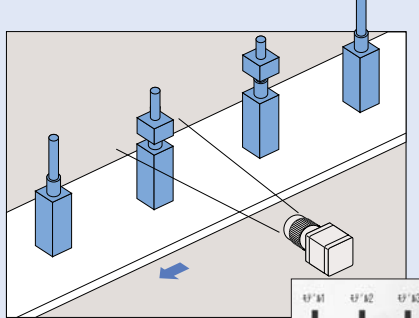
外形寸法 W142×H59×D200mm(突起物除く)
重量 1.4kg(付属ケーブル除く)

応用例



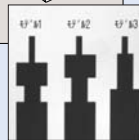
多種ワーク分離認識

ラベリング機能により、箱の中の複数ワークを1個ずつ分離し、回転サーチでワークの姿勢を認識。ロボットによるピッキングも可能。ワークの認識は条件により異なります。



品種、良・不良品判定 位置検出

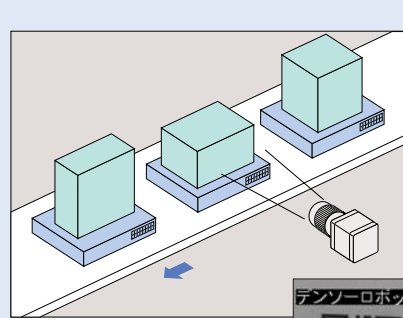
事前に登録したモデルと、ワークの形状をパターンマッチング(モデルサーチ機能)し、一致度合から品種や良・不良品を判定する。またワークの位置・角度の検出も可能。



サーチモデル



処理結果



品番判定

全方向、高速読み取り可能な2次元コード(QRコード)の認識で製品毎の識別を行う。
QRコードの認識は条件により異なります。



センサーロボット

仕様

基本仕様

項目	仕様	
主な処理機能	2値化特徴抽出(面積、重心、主軸角、輝度積分)、ヒストグラム、エッジ検出、画像間演算、フィルター処理、ラベリング、濃淡画像サーチ、コード認識(QRコード)	
分解能(処理画面数)	512×480×256階調(4画面)	
接続カメラ台数	2台(NTSCモノクロ、内部または外部同期)	
パラレル入出力	入力信号	8点 ソース入力: + コモン
	出力信号	8点 シンク出力: - コモン
シリアル通信	RS-232C:2回線(パソコン専用1回線、外部機器汎用1回線)	
ユーザープログラム容量	930KByte(約9,000行) 登録プログラム数256	
エラー表示	エラー発生時にパイロットランプを点滅 モニタ(オプション)にエラー内容を表示	
電源	単相 AC100V 50/60Hz	
環境条件(動作時)	温度 0~40°C(据置き設置) 湿度 90%RH以下(結露なきこと)	
付属ケーブル	電源ケーブル(3芯)2m	

オプション

モニター	
カメラ	
カメラケーブル	3m仕様
	5m仕様
	15m仕様
BNC同軸ケーブル	1m仕様
	3m仕様
	5m仕様
接写リングセット(7枚セット)	0.5、1、2、5、10、20、40mm各1個
レンズ	焦点距離 8mm
	焦点距離 16mm
	焦点距離 25mm
	焦点距離 35mm
	焦点距離 50mm
レンズ保護フィルタ	焦点距離 75mm
	レンズ焦点距離 8mm用
	レンズ焦点距離 16mm、25mm、35mm用
	レンズ焦点距離 50mm、75mm用