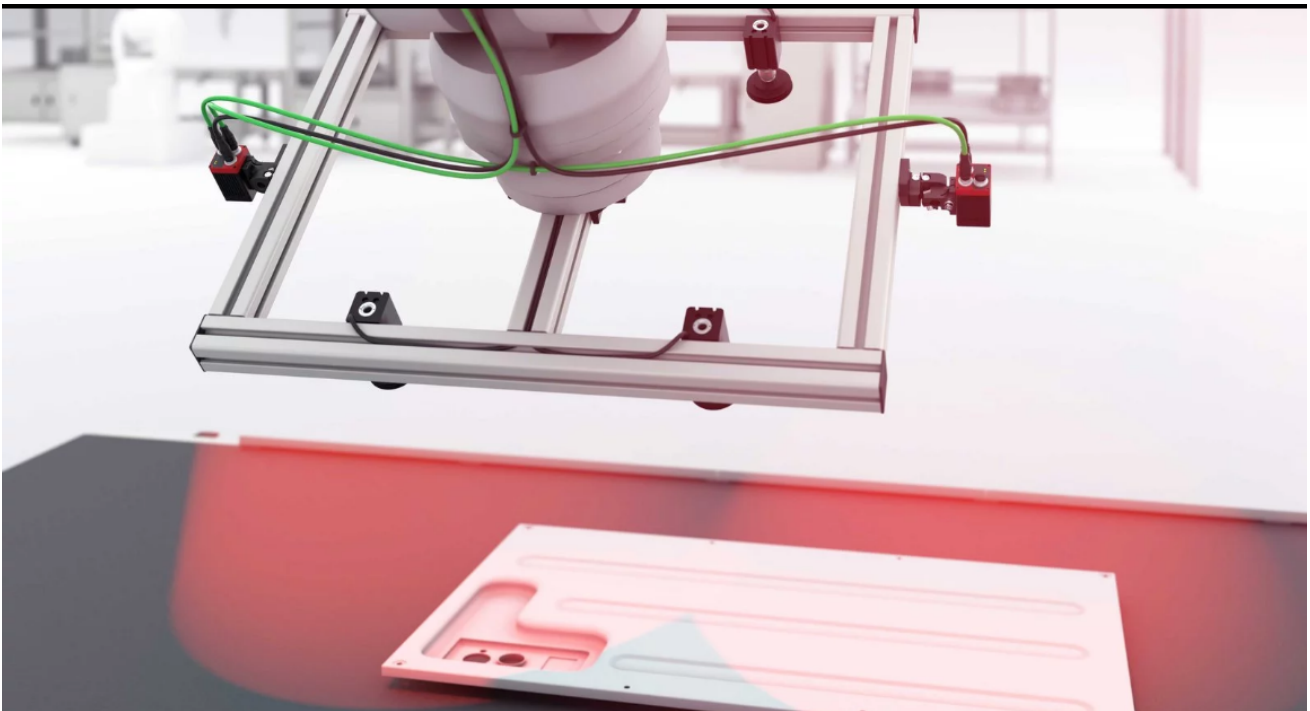


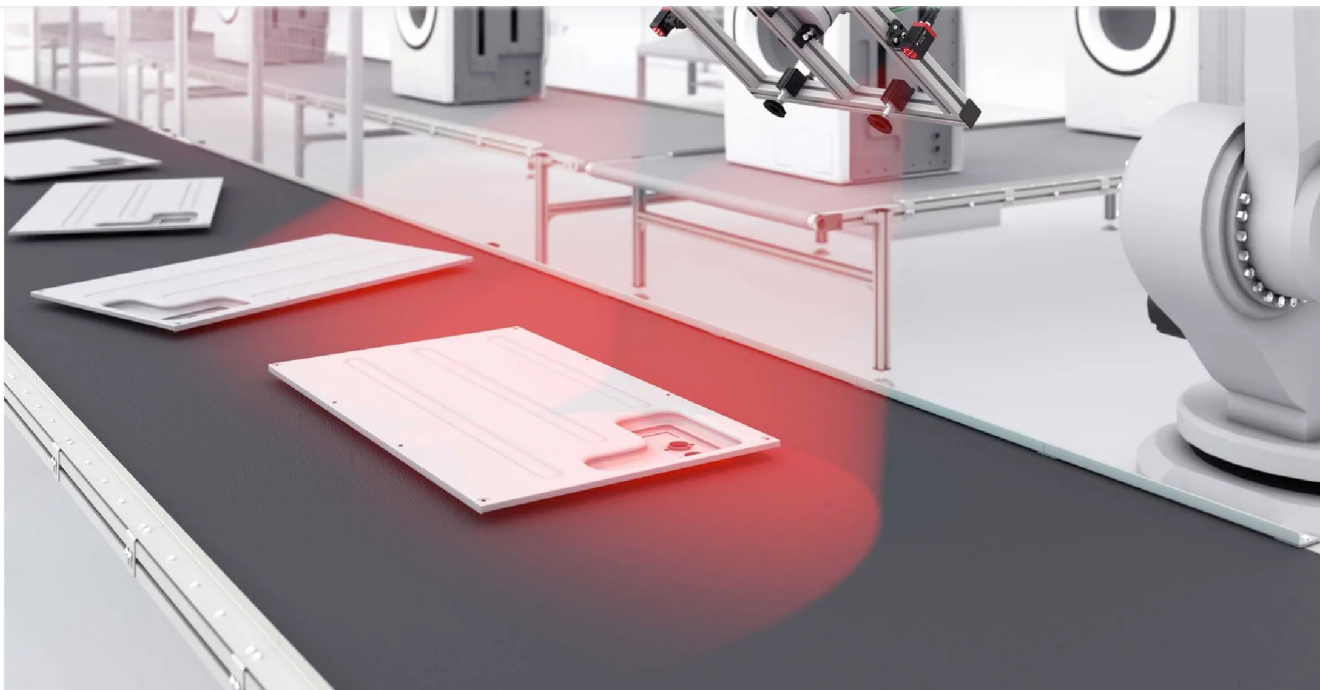
Ejemplo de aplicación

Manipulación robótica precisa de componentes de gran tamaño



La tarea

En sectores como la fabricación de plásticos, especialmente para electrodomésticos de gran tamaño, los robots se enfrentan al reto de sujetar componentes grandes de forma segura y precisa. Para garantizar una manipulación precisa, se utilizan sensores de visión para determinar la posición exacta de estos componentes y transmitir los datos al robot.



El desafío

Para detectar la posición precisa de componentes grandes, suelen necesitarse dos cámaras. Sin embargo, montar varias cámaras en la pinza del robot aumenta la complejidad del cableado y los costes de instalación.

Nuestra solución

El sistema robótico VISOR[®] **XE** determina con precisión la posición de componentes grandes y transfiere estos datos al controlador del robot. Su diseño compacto y duradero se adapta perfectamente a la pinza, lo que simplifica la integración.

Gracias a las placas de calibración estandarizadas, el sistema convierte fácilmente los datos de imagen en coordenadas mundiales. La serie VISOR[®] **XE** también incluye un conector adicional para configuraciones de varias cámaras. Gracias a la interfaz LAN adicional, se minimiza el cableado, lo que reduce drásticamente el tiempo y el coste de instalación. Esta solución mejora la detección fiable de componentes de gran tamaño y, al mismo tiempo, agiliza su integración en los sistemas existentes.

Detección fiable de componentes de gran tamaño

Integración simplificada en sistemas existentes

Productos recomendados para esta aplicación



VISERA® XE

