

Product Information

新製品

3D ビジョンシステム(HV-P シリーズ)

RPI-0175

発行日：2020 年 7 月 1 日

■ リリースの概要

弊社では、ヒラタロボットと組み合わせたマシンビジョンシステムを構築可能にするために、3D ビジョンシステム『HV-P シリーズ』を発売しました。本製品には 3D ビジョン（カメラ部）、コントローラー、およびソフトウェア一式が含まれます。本製品とヒラタロボットと組み合わせることで、簡単にばら積みピッキング等のアプリケーションを実現可能です。

■ 受注開始時期

2020 年 7 月

■ 主な特徴

コントローラーはタッチパネル操作によって外部機器との接続や撮影条件の調整等も簡単に設定することができます。カメラの露光時間など、ビジョンシステムで重要なパラメーターの自動調整機能も備えています。

撮影済みの画像でオフライン検証が可能です。検証結果をコントローラーに取り込むことも可能でシステムのスピーディーな立上げを支援します。

主な特徴	備考
4 種類の 3D ビジョンをラインナップ	計測したい視野に合わせて 4 種類の 3D ビジョン（カメラ部）から選択していただけます。
プロジェクト/タスク管理機能	タスクを複数個登録できます。編集(追加、設定、削除、コピー)も可能です。 ワークごとにタスクを登録し、切り替えながら運用できます。 ※タスクは「ワークを検査する」、「ワークをピック＆プレースする」などのシステムが行うひとまとまりの作業です。 ※異なるワークに対する検査タスク等を、プロジェクトという単位でまとめて管理することが可能です。
マルチカラー投光機能	7 色(白、赤、緑、青、シアン、マゼンタ、黄)の投光が可能です。ワーク表面の特性に合わせて最適な色を選択することが可能です。
ロボットとの接続機能 キャリブレーション機能	ヒラタロボット・コントローラー（HNC）との接続機能を標準でサポートしています。標準設定のまままで接続が可能です。
オペレーション機能 (追加、設定、削除、コピー)	オペレーションごとに専用の設定画面が準備されており簡単に編集することが出来ます。 ※オペレーションとは 3D マッチング(ワークを認識)や 3D ピッキング(ロボットで掴む位置を計算)などタスクの中のこれ以上分解できない動作のことを言います。
ユーザ独自のオペレーション追加機能	ユーザが独自に作成したオペレーションを追加できます。
通信確認、ログ等のユーティリティ機能	外部機器との通信状態の確認や、画像ログからのテスト等のユーティリティ機能を準備しています。
タッチ操作対応	タッチ操作によって画像の拡大縮小、移動や設定の変更が出来ます。
多言語対応	標準の表示言語は日本語、英語になります。他言語についてはご相談ください。

■ 型式

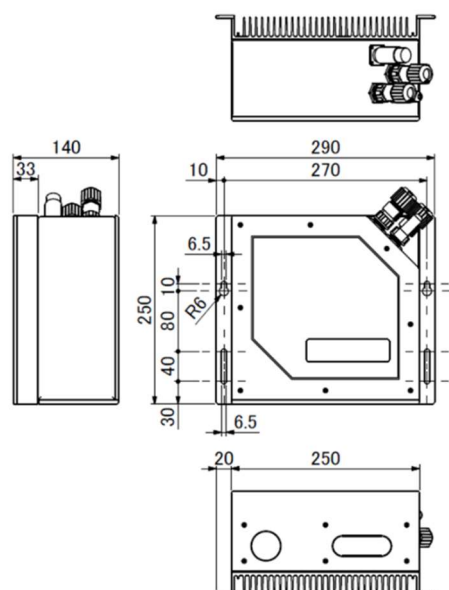
3D ビジョンは撮影対象との距離 (以下 WD)によって 4 タイプ準備しています。

型式	HV-P103	HV-P106	HV-P110	HV-P115
WD	250 - 300 mm	500 - 600 mm	800 - 1000 mm	1200 - 1500 mm
視野	115x180 mm	225x340 mm	360x515 mm	540x750 mm
外形寸法	290 x 250 x 140mm 			
重量	6.5 kg			
電源電圧	DC24V±10%			
入力電流	定格 7.1A			
防水・防塵保護等級	IP64 相当			
動作時環境温度	0 - 45℃			
最大カメラ接続数	2 台(1 台外付け)			
測定方法	パターン投影法			
通信方式	1000BASE-T (IEEE 802.3z)			
撮影トリガー	ソフトウェアトリガー/ハードウェアトリガー			
分解能(1px 当たり)	0.15x0.2 mm	0.25x0.3 mm	0.45x0.5 mm	0.55x0.6 mm

コントローラーは全 3D ビジョンに対して共通となります。

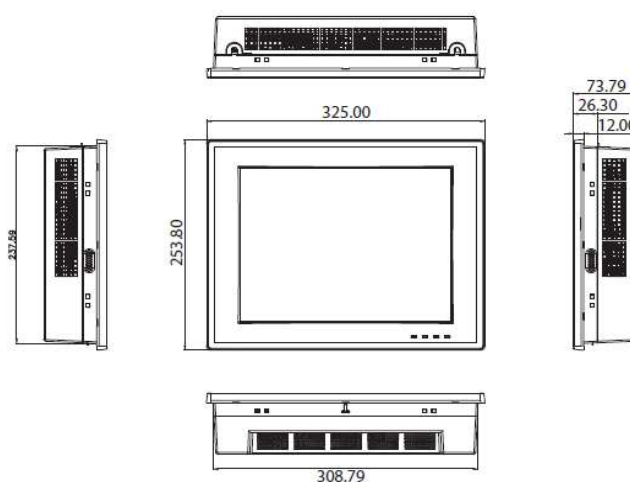
型式	HV-P1CA160701
外観	
入力電源	DC 12-30V (65W)
動作時環境温度	0~50℃
保管温度	-40 ~ 60℃
湿度	10~95% @40℃ (※結露なきこと)
防水・防塵保護等級	IP64 相当(※フロントパネルのみ)
重量	3.8kg
外形寸法	325 x 253.8 x 73.8 mm
対応言語	日本語/英語

■ 外観図



HV-P1**

(4 機種とも同サイズ)



HV-P1CA160701

■ 画面イメージ

