

SmartMore **問**提

版本控制

ID	版本号	日期	说明	变更申请人	制作人	审核人
1	Version1.0	2022/1/18	初版发行	N/A	王律	N/A
		< C				
Silve			Sllo.	Sillo		



1 机械手抓板项目

ABB线追踪

3 输送带XYR平台

4 结论

SmartMore 問題

项目需求

- 1.实现功能:机械手从对象位抓取产品到固定目标位。
- ▶ 2.产品材质:铜制或者铝制
- ▶ 3.产品尺寸:5种尺寸产品

617mm*513mm

616mm*512mm

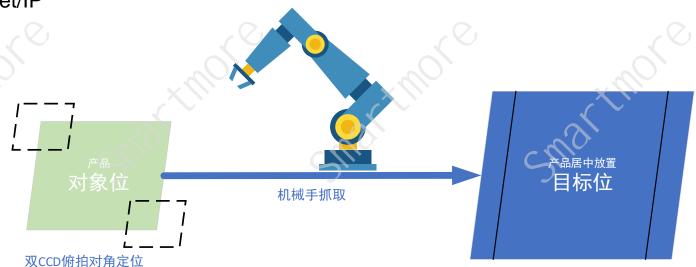
615mm*511mm

614mm*510mm

595mm*502mm

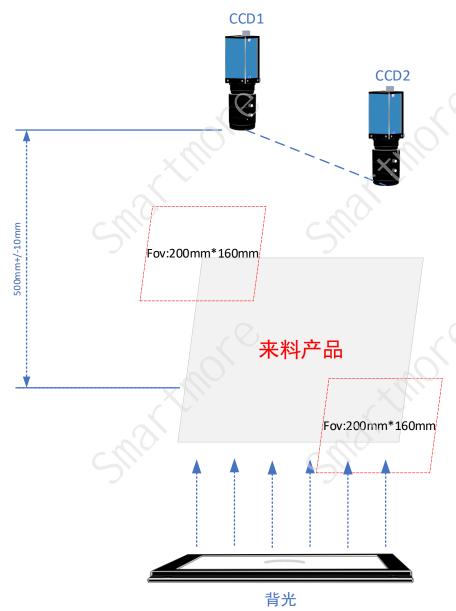
- ➤ 4.来料方式:输送带来料,输送方向误差 ±3mm,另一个方向±20mm
- > 5.精度要求:视觉精度±0.5mm 和机械手总精度±1mm

▶ 6.通信方式:Ethernet/IP





光学设计方案



编号	名称	型믁	数量	备注
1	相机	MH-EC100-19GM	2	÷□ ⊞₹. 0.00 * 4.00
2	镜头	MF1628M-8MP	2	视野:200 mm * 160 mm 像素精度:0.08mm
3	光源	定制	2	× (10)
4	光源控制器	定制	1	Mal
5	视觉控制器	VB2000	1	
6	IO线缆	6pin电源线	2	-01
7	电源	12V	2	
8	网线	5m	2	
9	视觉软件	Vison Mast4.0 加密狗	1 C	
10	鼠标		1	
11	键盘		1	
12	显示器		1	



1 机械手抓板项目

2 ABB线追踪

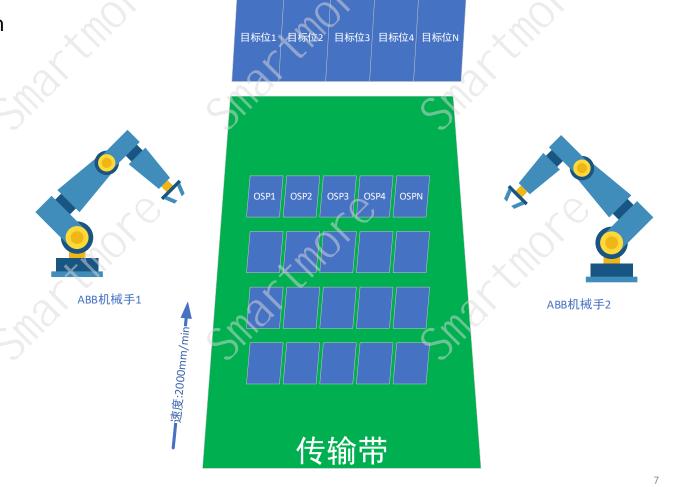
3 输送带XYR平台

4 结论



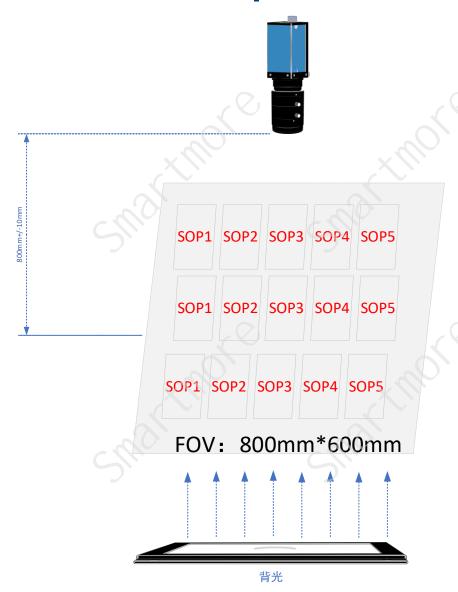


- ▶ 1.实现功能:2台ABB机械手从运动流水线抓取产品,按顺序放到多个目标位
- ▶ 2.来料产品:OSP
- ➤ 3.视野范围:800mm*(400-600)mm
- > 4.来料方式:输送带来料, 2000 mm/min
- > 5.精度要求:视觉精度±0.5mm 和机械手总精度±1mm
- ▶ 6.通信方式:Ethernet/IP





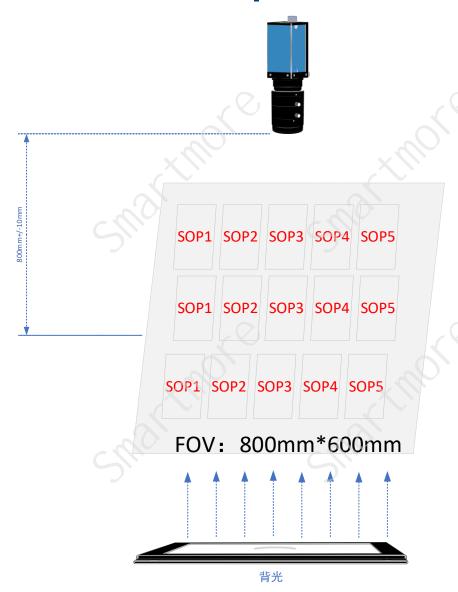
光学设计方案|2500W相机方案



编号	名称	型号	数量	备注
1	相机	MH-EJ250-90GM	1	视野:800 mm * 700 mm
2	镜头	KF1224M-25MP	1	像素精度:0.16mm
3	光源	定制	1	
4	光源控制器	定制	C1997	
5	视觉控制器	XE3501-128G60	1	
6	IO线缆	6pin电源线	1	
7	网线	5m	1	
8	电源	12V	1	
9	视觉软件	Vison Mast4.0加 密狗	9	
10	鼠标		1	
11	键盘		1	
12	显示器		1	



光学设计方案|6500W相机方案



编号	名称	型号	数 量	备注
1	相机	MH-EJ650-90TM	1	视野:800 mm * 700 mm
2	镜头	定制	1	像素精度:0.1mm
3	光源	定制	1	
4	光源控制器	定制	1	
5	视觉控制器	XE3502-128G60	1	
6	IO线缆	12pin电源线	1	
7	网卡	万兆网卡	1	
8	网线	5m	1	
9	电源	12V	10	
10	视觉软件	Vison Mast4.0加密狗	1	
11	鼠标		1	
12	键盘		1	
13	显示器		1	



- 1 机械手抓板项目
- 2 ABB线追踪
- 3 输送带XYR平台
- 4 结论



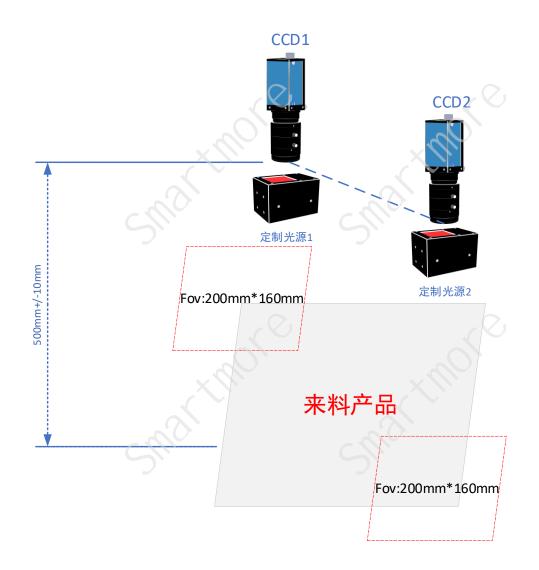
项目需求

- 1.实现功能:对位平台实现来料产品位置纠正。
- ➤ 2.来料产品:PCB板
- ▶ 3.产品尺寸:5种尺寸产品
 - 617mm*513mm
 - 616mm*512mm
 - 615mm*511mm
 - 614mm*510mm
 - 595mm*502mm
- ▶ 4.来料方式:输送带来料,输送方向误差 ±3mm,另一个方向±20mm
- ▶ 5.精度要求:视觉精度±0.5mm 和机械手总精度±1mm
- ▶ 6.通信方式:Ethernet/IP





光学设计方案



编号	名称	型号	数量	备注
1	相机	MH-EC100-19GM	2	视野:200 mm * 160 mm
2	镜头	MF1628M-8MP	2	像素精度:0.08mm
3	光源	定制	2	X CO
4	光源控制器	定制	1	
5	视觉控制器	VB2000	1	
6	IO线缆	6pin电源线	2	
7	电源	12V	2	
8	网线	5m	2	
9	视觉软件	Vison Mast4.0 加密狗	1 (5
10	鼠标		1	
11	键盘		1	
12	显示器		1	



- 1 机械手抓板项目
- 2 ABB线追踪
- 3 输送带XYR平台
- 4 结论





评估结果

序号	项目名称	是否成像清晰	是否可实施
1	机械手抓板项目	yes	可实施
2	ABB线追踪	yes	可实施
3	输送带XYR平台	yes	可实施

谢谢!

Martinore Shartinore



深圳 ShenZhen

深圳市南山区高新南九道45号 三航科技大厦22楼 上海 ShangHai

> 上海市徐汇区龙兰路277号西岸 东航滨江中心T2 - 11楼

苏州 SuZhou

苏州市工业园区钟园路788号丰 隆生活城市广场4幢8楼

「香港 HongKong

香港科学园科技大道西19号10楼

东京 Tokyo

大道西19号10楼 东京都千代田区神田三崎町3-10-4