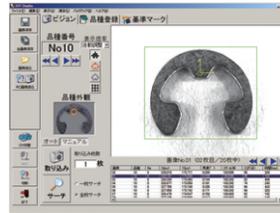


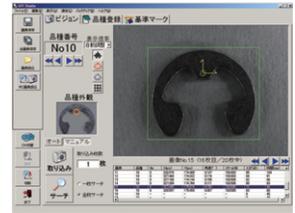
iVYシステム特長

● 新世代エッジ輪郭サーチエンジン採用

従来のマシンビジョンで多く採用されていたグレイサーチ(正規化相関サーチ)では、照明条件や、ワークの欠け、汚れに影響されやすいのが欠点で、導入するにあたり、環境、用途に制限がありました。iVYシステムは、輪郭形状の情報を用いてサーチを行う新世代サーチエンジンを搭載。外部環境の影響を受けにくいので、マシンビジョンを導入するアプリケーションが一気に広がりました。



照明が十分なとき



照明が不十分な時でも正確にサーチ

● 超簡単! キャリブレーション(座標致調整作業)

カメラの座標と、ロボットの座標を致合せさせる作業が、キャリブレーションです。市販の「マシンビジョン+ロボット」の組み合わせでは非常に工数のかかっていた作業であり、ロボットビジョンシステムを立ち上げる際の大きなハードルの一つになっていました。iVYシステムでは、プログラミングボックスでの対話形式指示に従って操作するだけで、簡単かつ短時間で完了します。カメラ位置も、上部下向き固定、下部上向き固定、ロボットZ軸固定、スカルロボットYアーム固定と固定方法を選ばず、自由に選択可能です。

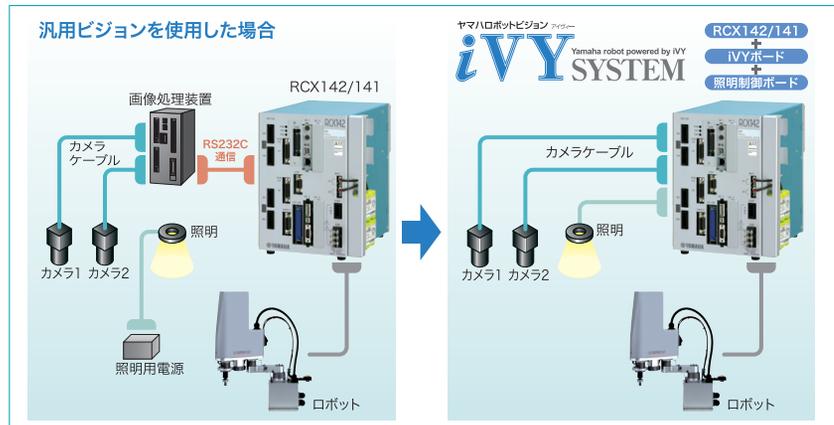
● ロボットプログラムで一元操作

従来、市販のマシンビジョンでは、ロボット座標データとフォーマットが異なるため、ロボットコントローラ内に別の座標変換プログラムを作成しなくてはなりません。iVYシステムでは、ロボットのポイントデータに1発処理で格納できるため、非常に簡単です。また、カメラ制御、照明制御もロボットコントローラで一元操作できるため、I/O入出力のやり取りが全く不要になりました。

Step 1 iVY Studioで
基準用の2つのマークを登録する

Step 2 2つのマークを
カメラの視野に入れる

Step 3 2つのマークを
ロボットハンドでティーチングする



iVYシステム基本仕様

項目		iVYシステム
基本仕様	画素数	640(H)×480(V) (30万画素、VGA)
	品種設定数	40品種
	カメラ接続台数	最大2台 2台接続の場合、同一機種のみ
	接続カメラ	倍速対応アナログカメラ
	メモリ	128MB SDRAM、256MB miniSD card
サーチ手法	外部I/F	Ethernet (100BASE-TX)
	トリガモード	エッジサーチ(相関エッジフィルタ、ソーベルフィルタ)
画像取込み	外部トリガ入力	S/Wトリガ、H/Wトリガ、カメラ内部同期
	サーチ機能	位置補正、ポイントデータ自動登録
機能	ID認識	QR-Code[モデル2]、DataMatrix(対応予定)
	設定支援機能	キャリブレーション、画像保存機能 1(全画像/指定画像)
オプション	コンペアトラッキング	トラッキングボードが必要です

1 Windows PCが必要です。