

ヤマハがロボットビジョンの新しい提案をします

ヤマハロボットに待望のロボットビジョン「iVYシステム」が登場。

ロボットに持たせた「目」が、ティーチングや供給部品の整列、位置決めといった、従来ロボットでハンドリングをするために必要だった「お膳立て」の工数を大幅に削減します。

「探して、取る」「位置を確認して、組み付ける」

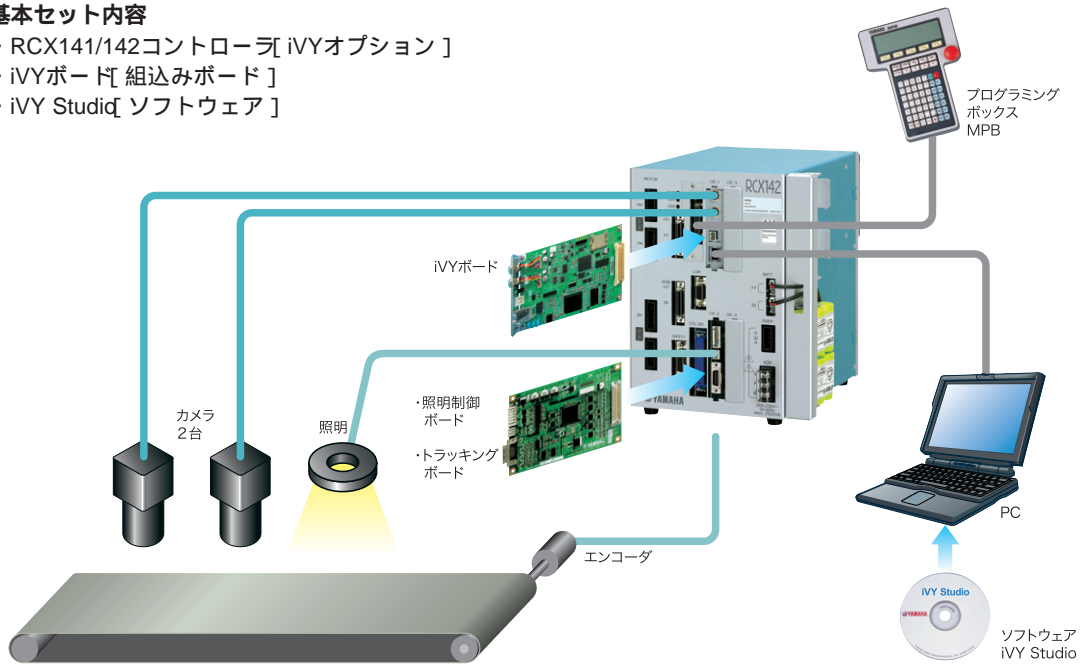
ヤマハは「iVYシステム」で、ワーク位置決めレス、ティーチングレスの新しい生産ラインをご提案いたします。

- ヤマハロボットコントローラRCX141/RCX142への組込ボード仕様です。
- ロボット制御、画像処理、照明制御などすべての機能が一元化できます。
- 幅広い環境に対応した「新世代エッジ(輪郭)サーチ」機能によるパターンマッチングが可能です。
- 登録・キャリブレーション時のPCサポートソフトが充実しています。

iVYシステム構成

● 基本セット内容

- ・ RCX141/142コントローラ [iVYオプション]
- ・ iVYボード [組込みボード]
- ・ iVY Studio [ソフトウェア]



サポートソフト iVY Studio(アイヴィースタジオ)

- ・ サーチ試行、品種登録、基準マーク登録 (キャリブレーション用)
- ・ データバックアップ
- ・ プログラム運転中はモニタとして機能

オプション

- ・ 照明制御ボード
- ・ トラッキングボード
- ・ カメラケーブル
- ・ CCDカメラ
- ・ レンズ
- ・ LANケーブル (シールドクロス)



ロボットビジョン言語

プログラミングボックスを使用し、ロボットビジョン言語をダイレクトに入力できます。

ロボットビジョン用言語例

コマンド名	機能
VCAPTURE	カメラから画像を取り込む
VSEARCH	指定した品種をサーチ
VSEARCHM	メモリ画像から指定した品種をサーチ
VMONITOR	モニタモードのON/OFFの切換
VSELCAM	カメラの切換

コマンド名	機能
VGETCNT	見つかった個数の取得
VGETPOS	位置データの取得
VGETTIME	実行されたサーチコマンドに掛かった時間の取得
VGETSCR	検出したワークの判定値の取得
VSAVEIMG	画像をBMP形式で保存