

# 3D-POSITIONS- ERKENNUNGSSYSTEM

FÜR ROBOTER

## Prozessstabilität & Produktivitätszuwachs gesichert

Das Positionserkennungssystem besteht aus zwei Kameras, die auf das Objekt gerichtet werden. Je nach Anforderungen werden die Kameras in einem Schutzgehäuse untergebracht, um selbst in den härtesten Umgebungsbedingungen eingesetzt zu werden. Eine Stereokalibrierung der beiden Kameras ermöglicht die Bestimmung der Position jedes Punktes in den Kamerabildern und somit auch die Bestimmung der Position und Orientierung des zu überwachenden Objektes.

## Ihre Vorteile

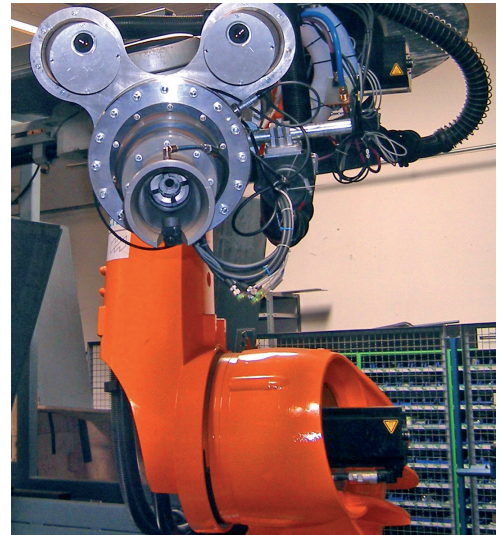
- Sekundenschnelle Bestimmung der Position von Objekten
- Hohe Genauigkeit bei großen Abständen
- Hohe Robustheit der Positionsbestimmung
- Roboterbewegung wird online angepasst

## Technische Daten

Je nach Abstand der Kameras zum Objekt und des Sichtbereiches der Kameras können unterschiedliche Genauigkeitswerte erzielt werden.

Beim 3D-Positionserkennungssystem für Roboter wurden folgende Genauigkeitswerte erzielt.

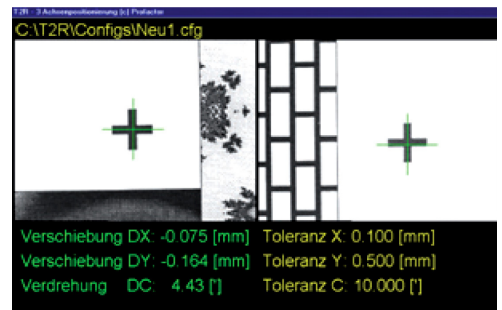
- Abstand Kameras zu Objekt: ~ 2 m
- Sichtbereich Kameras: ~ 1 x 1 m
- Positionsgenauigkeit: 1 mm



Robotersystem



Kameraschutzgehäuse für besonders schwierige Umgebungen



3-Achs-Positionierung mit 2 Kameras

### Ansprechpartner

DI Dr. Christian Eitzinger  
 Bereichsleiter Industrielle Bildverarbeitung  
 christian.eitzinger@profactor.at  
 Tel.: +43(0)7252 885-250

November 2010 V1.2

**Österreichs Nr. 1  
 in der angewandten  
 Produktionsforschung**