

Variantenreicher Spezialist

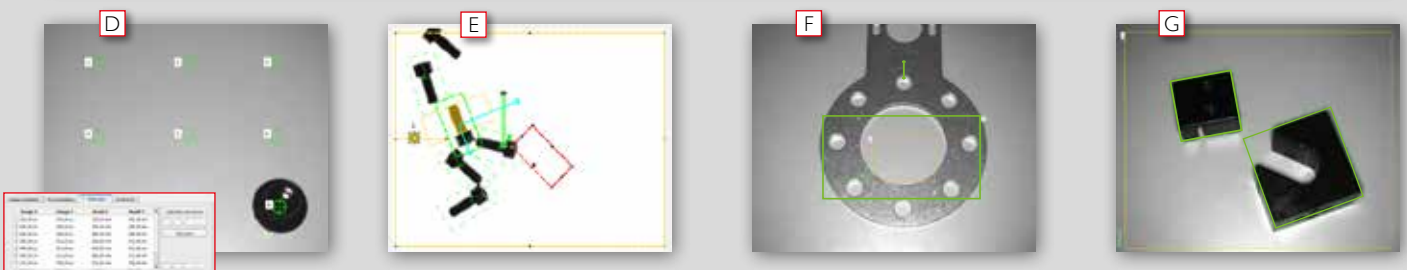
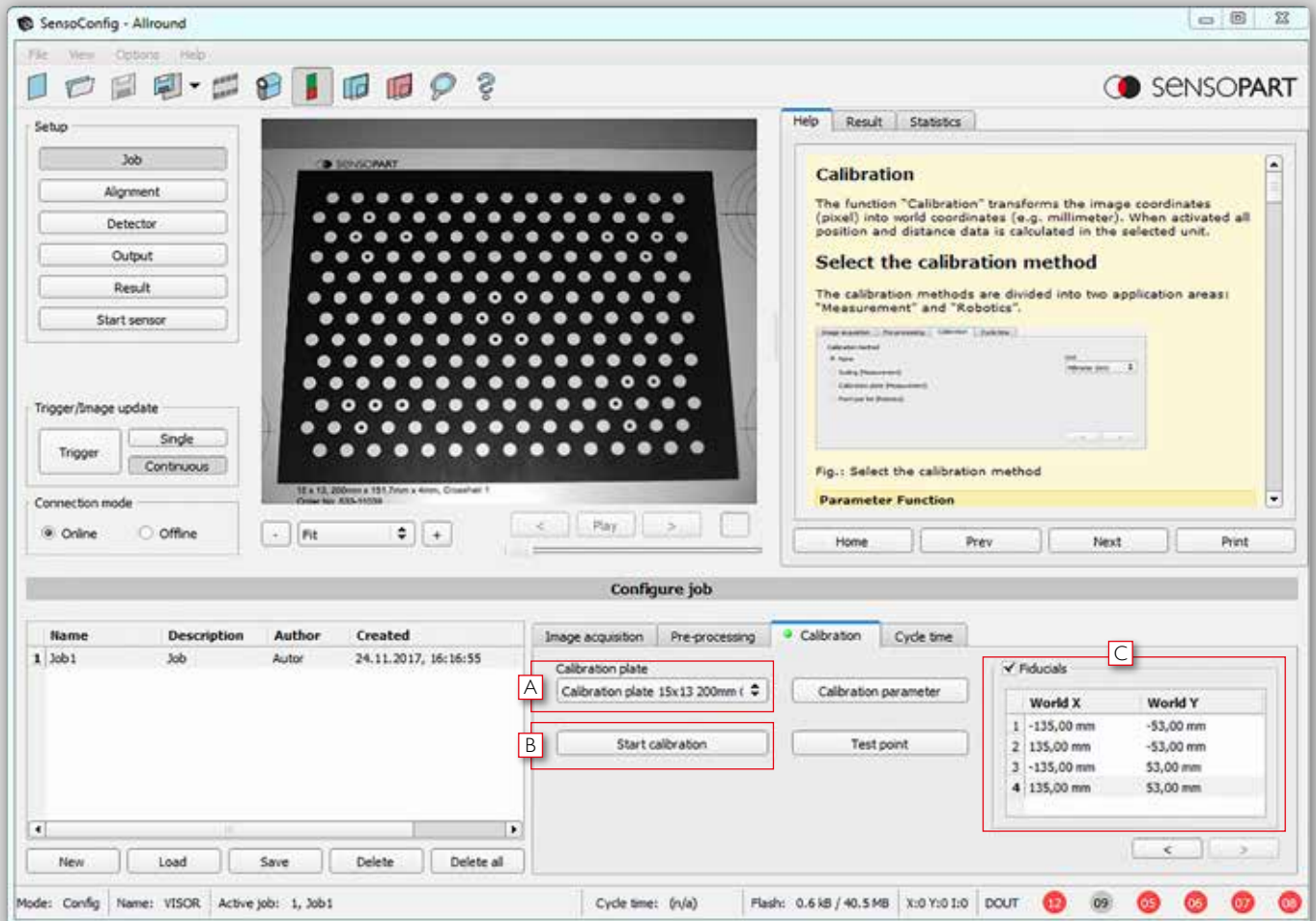
Die Anforderungen an heutige Roboterlösungen steigen im Zuge der Industrie 4.0 immer mehr, gleichzeitig wächst der Wunsch nach einfacher Bedienbarkeit. Und genau hier spielt der VISOR® Robotic seine Stärken aus. In unterschiedlichen Ausführungen erhältlich, kann er zur Lösung verschiedenster Automatisierungsaufgaben eingesetzt werden. Mit seinen integrierten und standardisierten Schnittstellen lässt er sich leicht in bestehende Anlagen und Systeme integrieren und dank der verschiedenen Kalibriermethoden sowie der flexiblen Datenstrukturen ist er für verschiedene Abläufe einsetzbar.

HIGHLIGHTS VISOR® ROBOTIC

- Einfach zu bedienende Konfigurations- und Darstellungssoftware
- Verschiedene Detektoren zur Lokalisierung von bis zu 10.000 Bauteilen
- Greiferfreiraumprüfung
- Ergebnisoffset zur einfachen Anpassung des Greifpunkts in der VISOR®-Software
- Zwei Kalibriermethoden für Roboteranwendungen
- Versatz der Arbeitsebene durch Z-Versatz-Funktion
- Integrierte und standardisierte Schnittstellen (PROFINET, EtherNet/IP, TCP/IP)
- Flexibles Ausgabeprotokoll
- Für jede Anwendung die passende Variante
- Umfangreiche Möglichkeiten zur Archivierung von Bildern und Daten

Produktvarianten VISOR® Robotic

Features/Sensoren	V10/V20 Advanced	V20C Advanced
Funktionen		
Auflösung V10 in Pixel	736 x 480 Mono	–
Auflösung V20 in Pixel	1280 x 1024 Mono	1280 x 1024 Color
Bildrate pro Sekunde V10 V20	50 40	– 20
Anzahl Jobs Detektoren	max. 255 max. 255	max. 255 max. 255
Lagenachführung	✓	✓
Kalibrierung	✓	✓
Kontur (X-, Y-Translation, Rotation)	✓	✓
Mustervergleich (X-, Y-Translation)	✓	✓
BLOB	✓	✓
Messschieber	✓	✓
Grauschwelle	✓	✓
Kontrast	✓	✓
Helligkeit	✓	✓
Freiform-Tool	✓	✓
Schnittstellen		
Eingänge Ausgänge	2 4	2 4
Frei definierbare Schalt-Aus-/Eingänge, PNP oder NPN	4	4
Encodereingang	✓	✓
I/O-Erweiterung	✓	✓
RS422 RS232	✓ ✓	✓ ✓
Ethernet/Datenübertragung	✓	✓
EtherNet/IP	✓	✓
PROFINET	✓	✓
SensoWeb	✓	✓
Objektive		
V10 integriert, 6 mm 12 mm 25 mm	✓ ✓ ✓	– – –
V20 integriert, 12 mm	✓	✓
C-Mount V10 V20	✓ ✓	– ✓
Bedienung/Visualisierung		
Viewer-Software mit Benutzerführung	✓	✓
Gestaffelte Benutzerrechte	✓	✓



Die Bedienoberfläche im Überblick

- A Auswahl der Kalibrierplatte:** Es stehen vier unterschiedliche Größen zur Verfügung.
- B Kalibrierung durchführen:** Mit nur einem Click kann der VISOR® kalibriert werden.
- C Referenzmarken:** Zuordnung zwischen Bild- und Roboterkoordinaten über 4 Positionen.
- D Kalibriermethode Punktpaarliste:** Kalibrierung mit der Punktpaarliste (Roboter) für automatische Kalibrierung am Objekt.
- E Greiferfreiraumprüfung:** So wird wenn vorhanden, immer ein frei liegendes Objekt ausgegeben.
- F Ergebnisoffset:** Legen Sie den Ergebnispunkt und damit die Position, die der Roboter am Bauteil anfährt, selbst fest.
- G Blob Detektor:** Lokalisieren von Bauteilen unabhängig von Ihrer Größe oder Geometrie. Eine Referenz muss nicht eingelesen werden.