

项目名称	机器人抓取工件视觉定位系统		
项目阶段	☐ 研制 ☒ 试生产 ☐ 小批量生产 ☐ 批量生产 ☐ 其他 ()		
技术领域	电子技术	合作方式	双方商定
项目简介: 在工厂生产线或者物流线等使用机械手的场合, 采用摄像头进行实时视觉测量的办法, 对工件堆积的部位进行实时的视觉定位, 辅助机器人移动到对应位置进行精准抓取。 <u>定位精度</u>: 随着所采用摄像头的分辨率的不同以及机械手的移动精度的不同, 该定位目前最高可精确到亚毫米级 (实际可以更高)。 <u>定位速度</u>: 完全取决于机电结构本身, 相应的计算时间一般为毫秒级, 可忽略不计 该项目软件系统已经成功布置在成都某公司的机械手系统里。随着工件和环境背景的变化, 有些情况还需要进一步有针对性研发, 我们在机器视觉的相关技术上是可以保证实现的。应用范围主要是车间里的工件定位, 包括工件表面质量检测功能也可实现。市场广泛, 效益提升明显。			
实施条件: 有相对稳定的环境光和拍摄角度, 可以装摄像头正常工作。摄像头分辨率一般应在千万像素级以上。			
知识产权情况: 未涉及知识产权。			
成果照片:  			