

光学ガラス表面検査ロボット

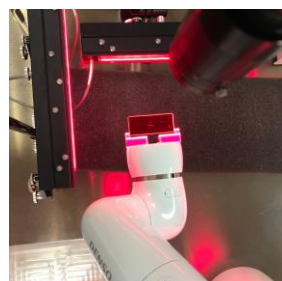
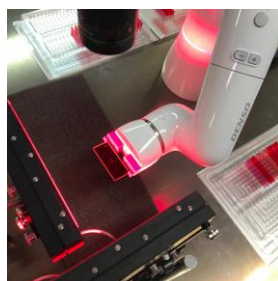
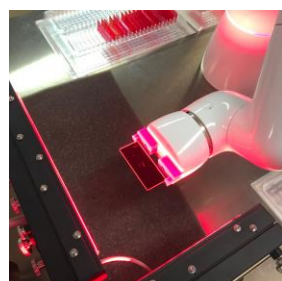
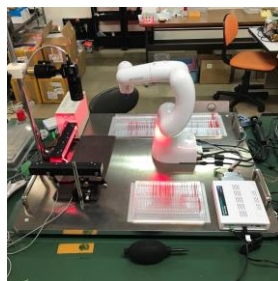
Robin



熟練検査員の目視検査ノウハウをロボットと画像処理で再現
既存のトレイからの取り出しから選別までをそのまま踏襲
協働ロボットなので作業者が傍らでの通常業務が可能



操作画面



システム構成

ロボット: COBOTTA デンソーウエーブ

カメラ: STC-MBE132U3V オムロンセンテック

レンズ: CF25ZA-1S フジノン

照明: ローアングル照明 LA-0 仲久

照明電源: NPL-1 仲久

I/O装置: DIO-1616BX-USB コンテック

制御装置: Windows 10 PC with Robin ソフト 仲久



検出対象

光学ガラスにおける

掻きキズ、突きキズ、気泡、異物、コート抜け など