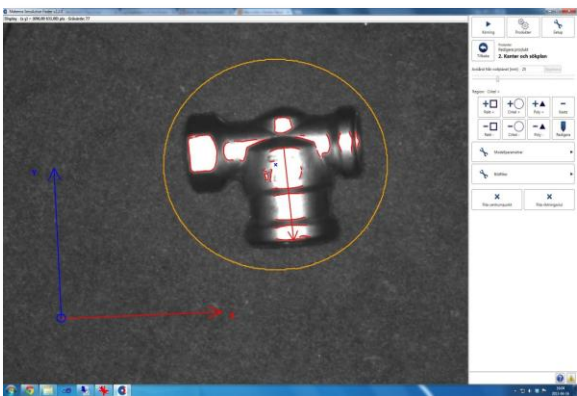
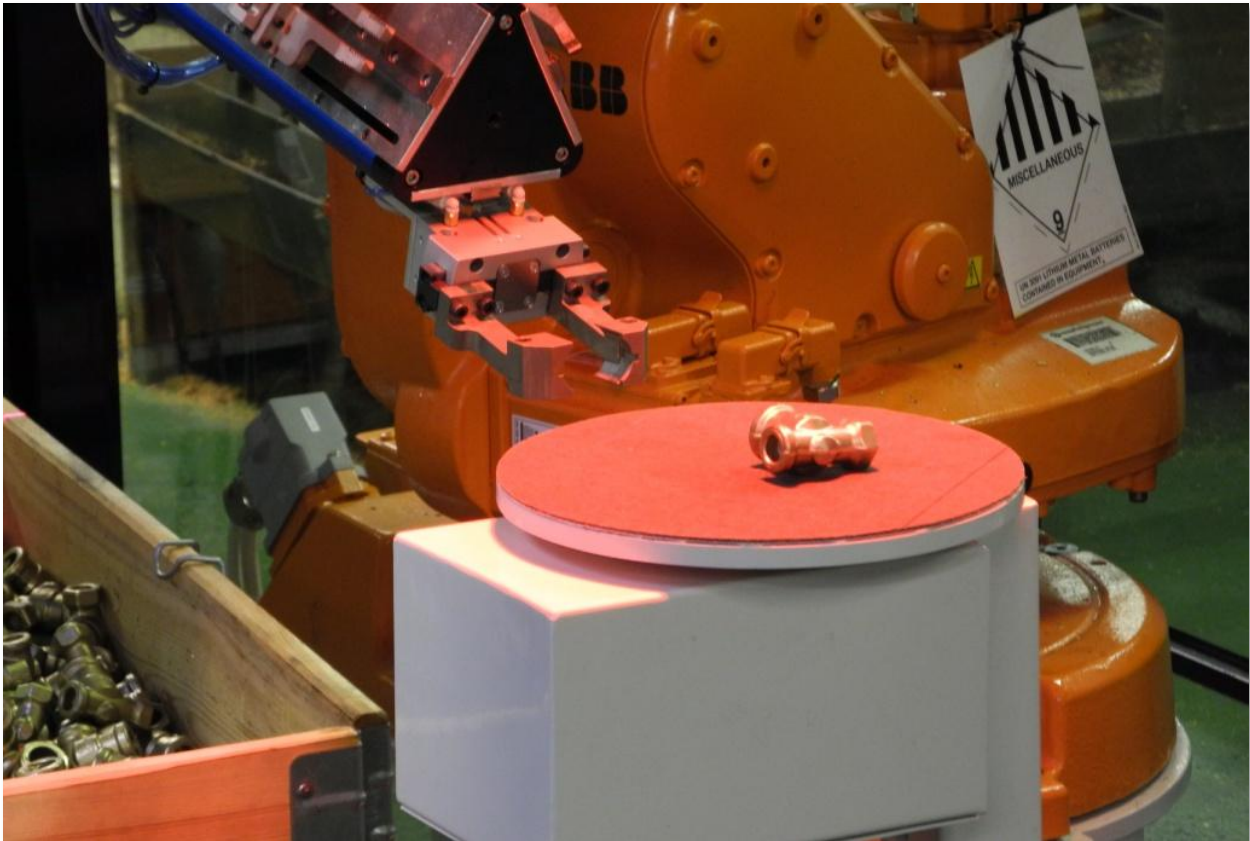


# Finder

Mabema Finder är ett högupplöst visionsystem för robotguidning för plockning av detaljer från ett bestämt plan, exempelvis en conveyorbana.

Det är mycket enkelt att lägga in nya detaljer och att kalibrera en ny installation.



- Världsledande sökalgoritm.
- Hög noggrannhet.
- Hanterar tusentals modeller.
- Stöd för 5 MP-kameror.
- Stöd för dubbla kameror.
- Kan plocka från flera olika plan.
- Avancerad kollisionshantering.
- All robotkod ingår.

# Finder

Mabema Finder är lösningen för traditionell robotguidning där detaljerna befinner sig i ett och samma plan. Exempel på typiska applikationer är plockning från transportör eller av välsorterat gods från pall.

Konfigurering av systemet görs i ett grafiskt operatörsgränssnitt och medger mycket snabb och enkel installation. Det är även enkelt att lägga till nya produkter. Byte mellan olika produkter kan göras både genom operatörsgränssnittet och genom direkt kommunikation med roboten.

Finder kan även fås med stöd för 3D som ger information i sex axlar. Det klarar alltså även mindre avvikelser av detaljens höjd och dess rotation i rymden. Ett exempel på applikationer som är lämpliga för Finder 3D är plockning av sorterat gods där detaljerna inte ligger plant.

Stöd finns för såväl ABB-, KUKA som Motoman-robotar. Integration med andra robotar kan också lösas.

Systemet består av mjukvara, dator, kamera, optik och kablage och kompletteras sedan med lämplig belysning.

Referenser: Scania, Volvo, Lerocon, Yaskawa, ABB m. fl.

## Tekniska data

KAPACITET	
Upplösning, kamera	Standard: 1,3 Megapixel (1290 x 960) Tillval: 5 Megapixel (2500 x 2000)
Noggrannhet	Beroende på synfält. Ca 0,1 mm vid 500 mm synfält.
FUNKTIONER	
	Avancerad kollisionshandling
	Plockning från flera olika plan
	Stöd för dubbla kameror
ANSLUTNINGAR	
Beräkningsenhet	Industri-PC (ingår)
Kommunikation	LAN: 1 Gbit/s mellan PC och kamera 100 Mbit/s mellan PC och robot
Matningsspänning	24V DC
Robottyp	ABB, KUKA, Motoman m.fl.

