

Rörhantering

Mabema Tracker möjliggör guidning av en industrirobot i djupled och sidled. Systemet används för att styra roboten till rätt gripposition vid plockning av rör från rack samt möjliggör även korrigering av rörändens position efter plockning av rör från rack.



Plockning av rör från rack

Lägeskorrigering av rörände



Rörhantering

Mabema Tracker möjliggör guidning av en industrirobot vid materialhantering. Det används bl.a. för att styra roboten till rätt gripposition vid plockning av rör och vid korrigerig av greppläget.

RobotVision-familjen består av tre system: Bin-Picker, Tracker samt Finder. De tre fristående systemen används för olika applikationer inom materialhantering t ex vid rörplockning.

Plockning av rör

Vid plockning av kortare rör, raka eller bockade, används Finder i de fall detaljerna befinner sig i ett och samma plan, exempelvis vid plockning av rör från transportör. Vid plockning direkt från pall används Bin-Picker där rören kan ligga helt fritt orienterade i pallan.

Långa raka rör plockas med fördel med hjälp av Tracker som fästs i robotnosen tillsammans med gripdonet. Trackersystemet mäter in rören som ligger i racken med hjälp av roboten, ger information om vilket rör som lämpar sig bäst att plocka och ger roboten plockpositionen. Trackersystemet består av ett mät huvud monterat på roboten samt en industri PC för kommunikation med robot.



Korrigerig av greppläge

Efter plockning av långa rör med robot används en Tracker-enhet för att mäta in och korrigera rörändens läge innan roboten positionerar röret för vidare bearbetning. Trackersystemet mäter in rörets position då det hålls av roboten, beräknar avvikelsen från den önskade positionen, och ger roboten korrigeringsinformationen. Trackersystemet består av ett mät huvud monterat fast på golvet samt en industri PC för kommunikation med robot.



Precis som Bin-picker använder Trackersystemet laserbaserad visionsteknik vilket gör den mindre känslig för omgivande ljus och är lämplig för detaljer med varierande ytfinish.

Tekniska data för rörhantering med Trackersystemet

KAPACITET (Tracker kan även fås med andra konfigurationer)	
Mätavstånd, standard	200 mm till 800 mm
Bredd vid max mätavstånd	350 mm
Objektyta	De flesta material och ytor
Rördiameter	Större än 10 mm
Robottyp	ABB, KUKA, Motoman m.fl.



Tracker

Laserklass 3R enligt
SS EN 60825-1