

Tracker

Mabema Tracker möjliggör guidning av en industrirobot i djupled och sidled. Den används för att styra roboten till rätt gripposition vid plockning av orienterade men inte fixturerade detaljer, exempelvis hängande eller staplade detaljer.



Tracker

Mabema Tracker möjliggör guidning av en industrirobot i djupled och sidled. Den används för att styra roboten till rätt gripposition vid plockning av hängande detaljer eller för att positionsbestämma staplade detaljer.

Trackersystemet ger information om avståndet till detaljen som skall hanteras samt dess position i sidled och används för att plocka detaljer som inte är fixerade. Eftersom trackern kontinuerligt lämnar data erbjuder den stora fördelar vid hantering av detaljer där avståndet till detaljen ändrar sig under hanteringen eller inte på förhand är känt. Systemet innehåller ett antal standardfunktioner för tex kantdetektering, beräkning av vinkeln till detaljen samt axelcentrum mm.

Systemet används vid avplockning av detaljer från hängconveyor samt vid plockning av staplade detaljer. Andra exempel på tillämpningar är plockning av plåt och rör från racks.

Trackersystemet, som ingår i RobotVision-portföljen, använder en laserbaserad tredimensionell scannings-teknik. Laserljuset som används vid mätningen består av en koncentrerad monokrom våglängd. Detta möjliggör effektiv undertryckning av omgivningsljus och gör systemet okänsligt för ljusstörningar. Trackern fästs typiskt i robotnosen tillsammans med gripdon. Det är en färdig enhet och kopplas snabbt in mot robot.

Tekniska data

KAPACITET (Trackern kan även fås med andra konfigureringar)	
Mätavstånd, min	200 mm
Mätavstånd, max	800 mm
Bredd vid max mätavstånd	250 mm
Objektyta	De flesta material och ytor
ANSLUTNINGAR	
Beräkningsenhet	Industri-PC (ingår)
Kommunikation	LAN: 1 Gbit/s mellan PC och Tracker 100 Mbit/s mellan PC och robot
Spänningsmatning	24V DC
Robottyp	ABB, KUKA, Motoman m.fl.
ÖVRIGT	
Mått	H 180, B 180, D 50 mm
Vikt	Ca 1 kg
Laserklass	3R enligt SS EN 60825-1

