



3D-OHJELMISTORATKAISUT

UUTUUS!

3D LOCALIZATION



- 3D Localization C++ SDK
- Bin Picking Studio
- AnyPick - Poimi mitä tahansa
- Depalletization

TUOTEKUVAUS

Photoneo tarjoaa ohjelmistoratkaisuja moniin käyttötärpeisiin. Ohjelmistokehittäjät voivat integroida tuotteet omiin järjestelmiinsä rajapintojen avulla, kun taas Bin Picking Studio tarjoaa valmiin paketin käyttöönotettavaksi loppuasiakkaille.

	3D Localization C++ SDK	Locator	Bin Picking Studio	Bin Picking Turnkey Solution
Audience	Programmers	Integrators	Integrators	End customers
CAD-based object recognition	✓	✓	✓	✓
AnyPick AI-based object recognition				✓
Robot camera calibration SW	On demand	✓	✓	✓
Robot communication interface		Simple	Full	Full
Vision controller		✓	✓	✓
Path planning & collision avoidance			✓	✓
Customizable configuration			✓	✓
Vision system feasibility study			On demand	✓
Installation & commissioning			On demand	✓
Training			On demand	✓
Free support	30 minutes	1 hour	2 hour	✓

Bin Picking Studio

Kiiltävien, lajittelemattomien metalliesineiden poiminta (ns. random bin picking) on Photoneon leipälaji.

Bin Picking Studio on suunniteltu helpottamaan automatisointia ja laskemaan tuotteiden poiminnan kustannuksia. Web-käyttöliittymän ja useiden esimerkkien avulla robotin ja kameran konfiguroiminen käyttöön on helppoa ja nopeaa; Bin Picking Studion ansiosta käyttäjän ei tarvitse kirjoittaa riviäkään koodia.

Ohjelmasta on saatavana kaksi versiota. FULL jossa ohjelma laskee poimintareitin valmiiksi robotille sekä LITE jossa robotille palautetaan poimittavan kappaleen paikka ja poimintareitti määritellään robotin ohjelmassa.

3D Localization C++ SDK

Photoneon SDK ohjelmistokehittäjille, jotka haluavat itse kehittää ohjelmistonsa ja robottikommunikaation rajapintansa. Localization SDK sisältää Photoneon CAD-pohjaisen objektintunnistuksen ja sekä kappaleenpaikoituksen työkalut. Localization SDK:n avulla voidaan suorittaa kaikki samat toiminnot kuin täyden Bin Picking Studion, mutta käyttäjän tulee toteuttaa toiminnallisuus itsenäisesti.

AnyPick - Bin Picking with AI

AnyPickin myötä Photoneo lanseeraa ensimmäisen tekoälypohjaisen ohjelmistonsa tunnuslauseella "We can pick anything". AnyPick mahdollistaa epäsäännöllisen muotoisten kappaleiden poiminnan ilman CAD-mallista opetusta. Tekoälypohjainen kappaleentunnistus pystyy paikoittamaan ja poimimaan minkä tahansa yli 1x1 cm kokoisen kohteen, muodosta riippumatta. AnyPickin jopa 500 kpl/h poimintanopeus tarjoaa ennennäkemättömiä mahdollisuuksia esim. varastoautomaation ja verkkokauppalogistiikan tarpeisiin.

Depalletizer

Ohjelmalla voidaan tehdä lavanpurku automaattisesti tai puoliautomaattisesti. Laatikoilla täytetty lava sijoitetaan robotin ulottuville jolloin 3D-skanneri (PhoXi 3D Scanner) skannaa lavan ja lähettää 3D-datan käsiteltäväksi Vision-kontrollerille jossa 3D-tiedot käsitellään koneoppimisalgoritmeilla. Esiopetettu neuroverkko pystyy tunnistamaan yksittäiset laatikot nopeasti ja kommunikoi poimittavat laatikot robotille. Automaattisessa ajossa robotille lasketaan myös valmiit liikeradat poiminnalle jolloin robotin ohjelmointia ei tarvita.

Laatikoiden ei tarvitse olla ennalta määrätyn muotoisia vaan tunnistus perustuu yli 5000 esiopetettuun malliin. Ohjelmisto pystyy jopa 99,7% poimintatuloksiin ja voi käsitellä jopa 1,2 x 1,2 x 2.5m kuormalavoja.

Luotettava tunnistus voidaan tehdä 10cm x 10cm ja sitä suuremmille laatikoille ja laatikon suurimman painon määrittelee käytettävä robotti. Ohjelmisto pystyy jopa 1000 laatikon käsittelyyn tunnissa.

Ohjelman kommunikointi tukee ABB, Fanuc, Yaskawa robotteja mutta muut robottimerkit ovat mahdollisia.

Sisältää 3D-skannerin, näköohjaimet ja tartuntatyökalun

