

# YOODSのロボットビジョン「ビジュアルティーチ」

## <ビジュアルティーチ(VT)の提案>

～ロボット教示をビジョンで補正する新技術～

### 3Dビジョンセンサー「YCAM3D」

- 小型軽量でロボットアームに搭載可能
- 位相シフト方式による高精度計測



### ロボットビジョン「ビジュアルティーチVT」

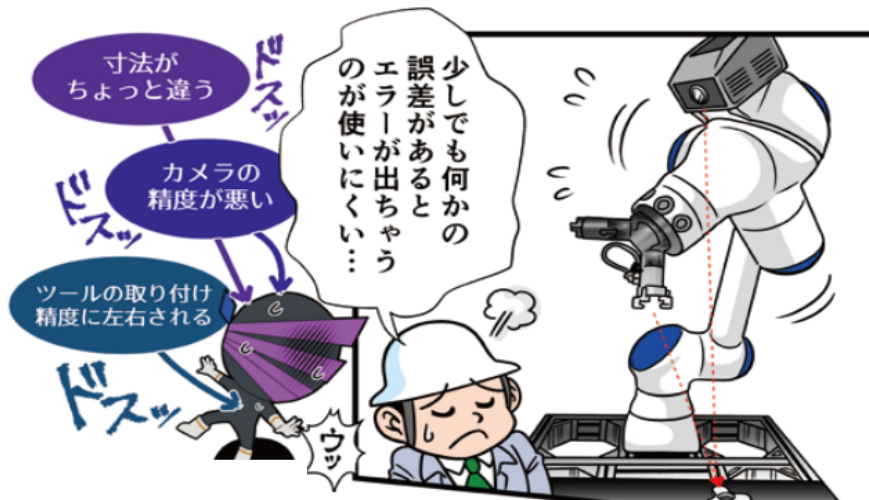
- YCAM3Dから得た情報をもとに、マスターに対するロボット教示を一括で変換(特許取得済み)

- ロボット作業の**高精度化**
- ティーチング作業の**簡素化**
- ワークの**位置決めが不要**



YCAM3D

## <これまでのロボットビジョンの課題>



- (1)ワークに対するロボット動作をPCで設定するため、現物とのズレが発生
- (2)経路点座標はビジョンから指示されており、ロボット自身がそのズレを補正できない
- (3)設置条件等により活用分野が限定される
- (4)ほとんどピッキング専用



**YOODS**

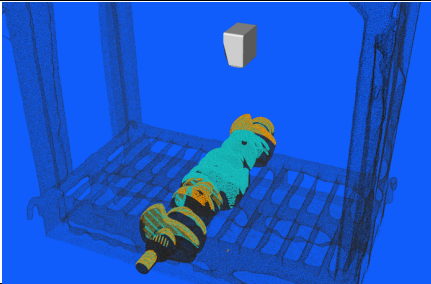
株式会社 YOODS(ユーズ)  
<http://www.yoods.co.jp>

〒754-0021

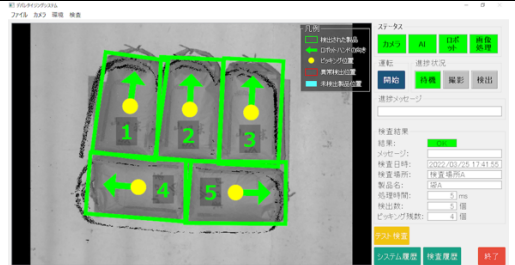
山口県山口市小郡黄金町2番21号  
スクエア新山口6階

TEL 083-976-0022/FAX 083-976-0023

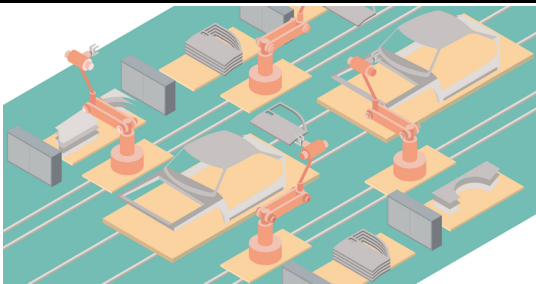
重量物移載	重量物移載のロボット化 (無人化)
クランクシャフト バンパー エンジブロック シリンダーライナー	パレット上に積載された重量物の位置/ 姿勢のずれをビジョンで補正し、製品 供給を自動化します。



AIデパレ	マスターレス、変形に対応 各種判定、取り順制御
袋 箱 アルミインゴット	品種設定なしで、不定形な製品のデパレ を実現します。上下判定、裏表判 定、取り順制御など、デパレに特化し たソリューションを提供します。



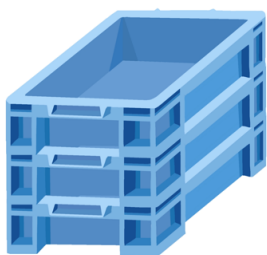
車体組立ライン	部品位置ずれや把持ずれの 補正、ポカ避け防止
板金パーツ	パレット内の板金部品の位置ずれ補正を行 いピッキングを確実にし、同時に部品の誤 投入防止など、ポカ避けを実現します。 また、ロボットが把持したワークの位置と 姿勢を高精度に補正することができます。



バリ取り	高速、高精度位置決め
エンジブロック トランスミッシ ョンケース	対象ワークの位置姿勢を高速に補正す ることにより、高精度なバリ取りとサ イクルアップを同時に実現します。



部品箱デパレ	マスターレス、変形に対応
トラ箱 網カゴ	内容物や蓋有無、箱の種類や変形に関 係なく箱を認識して、要求に応じたパ レット配置、取り順制御ができるシス テムを提供します。



複雑形状物の 全数検査	鍛造品・鋳造品の形状と、組付け精度の インライン全数検査の実現
鍛造品 鋳造品 車体	3 DCADデータと比較し、変形量を検 出することで、鍛造品・鋳造品の全数 形状検査、組立工程における組付け精 度のインライン計測を実現します。

