



6D 締付位置検出システム

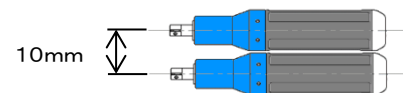
ハンドナットランナーの締付ツールの位置をカメラで確認し、6自由度の位置(X,Y,Z)、姿勢(Roll、Pitch、Yaw)を画像計測する事により、決められた位置範囲に入ったら締め付けができるシステムです。

特徴

- 高精度

位置検出を±10mmの精度で可能

(測定位置とカメラ間距離1mで測定面積1m²の精度であり、この距離や測定面積等の条件により異なります)

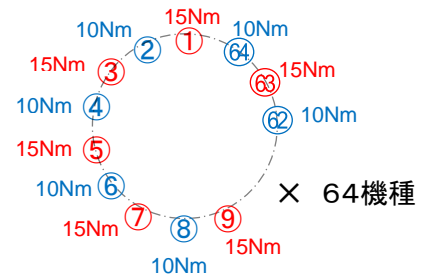


- 多機種対応

締め付け位置毎に X,Y,Z と傾きを設定可能

1機種あたり最大64位置まで設定可能で64機種まで選択可能

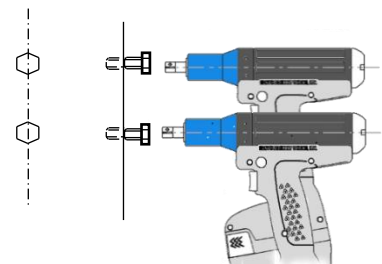
また、位置毎に締め付け条件を変更可能



- 6次元姿勢を検出

位置検出は X,Y のみではなく、Z も検出する為

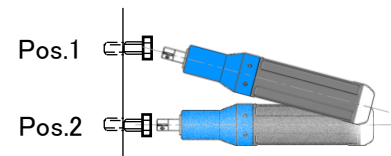
X,Y は同位置でも高さ違いを検出可能



- 斜めによる誤検知なし

ツール姿勢を監視できる為、隣り合った位置で

ツールを斜めにしても誤検知しません



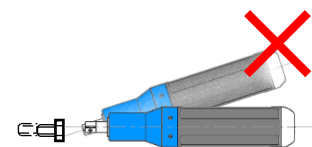
- 斜め入り防止

ツール姿勢を監視できる為、ツールが斜めになり

斜め入り締め付けになる事を防止します

埋め栓プラグやブラケットなど斜めにタップが立っ

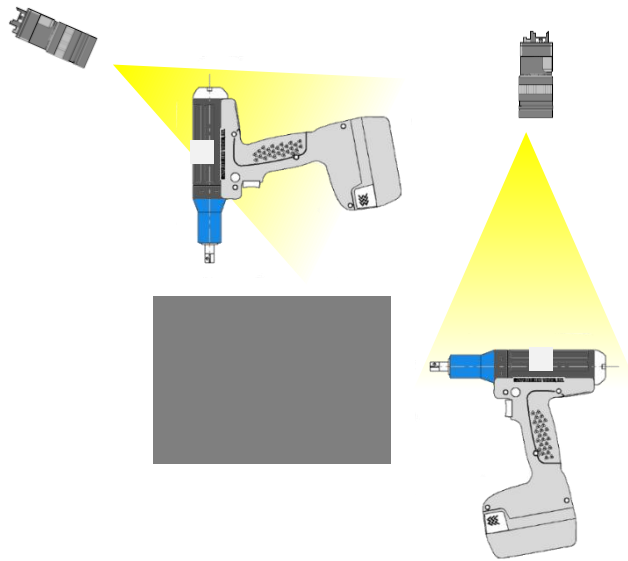
ている場合も締め付けアプローチ角度を設定可能です



6D 締付位置検出システム

- 容易な設置
1台のカメラで位置計測する為、設置が容易です
カメラをあらかじめキャリブレーションできる為、現場での立ち上げ作業が短縮できます

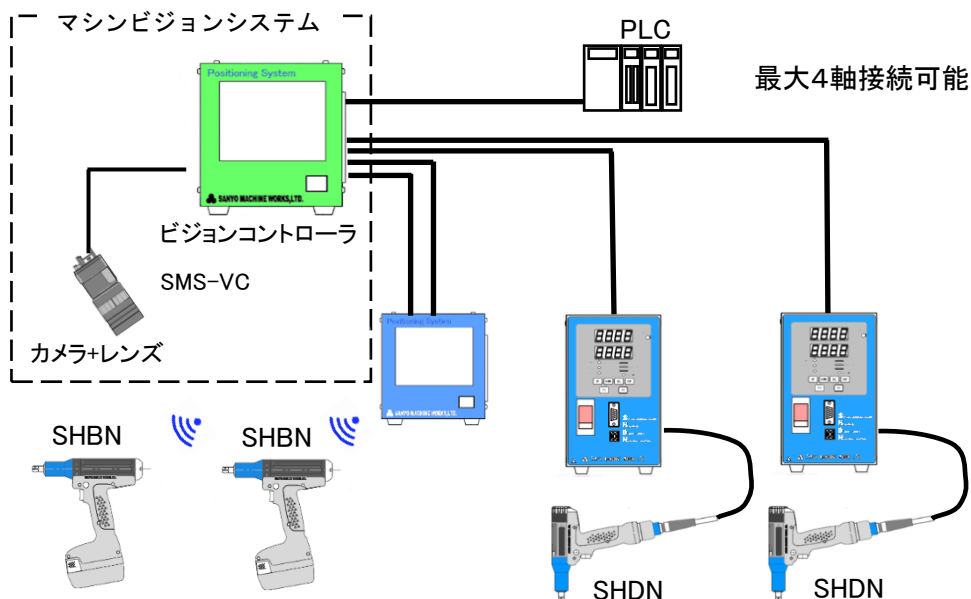
- カメラ2台接続可能
1台のカメラでエリアが不足する場合や死角がある場合は2台のカメラを接続し
位置を検出可能です



- 容易な設定
位置の設定やプログラム選択はビジョンコントローラの液晶パネルで容易に設定が可能です
- 豊富なインターフェース
ビジョンコントローラは多くの外部インターフェースに対応
シンク、ソースに対応した入出力各8点
CC-Link、EtherNet/IP、CC-Link IE、等のフィールドネットワークにオプションボードにより対応できます

6D 締付位置検出システム

システム構成図



製品仕様

・システム型式

システム型式は次の組み合わせで構成されます SMVS(①)-②-③

型式詳細		
①	カメラ台数	T1=1台 T2=2台
②	カメラ仕様	V16A=1.6Mカメラ V31A / V31B=3.1Mカメラ V50A=5.0Mカメラ
③	レンズ仕様	L06A=焦点 6mm L08A=焦点 8mm L12A=焦点 12mm
例) SMVS(T1)-V16A-L08A: カメラ1台 1.6Mカメラ + 8mmレンズ仕様		

・ビジョンコントローラ

項目	仕様
型式	SMS-VC
インターフェース	I/O(入出力各8点) x 2ポート(オプションにより最大4ポート) RS232C x 2ポート(オプションにより最大4ポート) フィールドネットワーク(オプション)
供給電源	AC100~240V 50/60Hz(ACアダプタ)
最大消費電力	360W
重量	1.3kg

・カメラ

項目	仕様
型式	SMS-V16A / -V31A / -V31B / -V50A
画素数	1.6M / 3.1M / 3.1M / 5.0M

・レンズ

項目	仕様
型式	SMS-L06A / -L08A / -L12A
焦点	6mm / 8mm / 12mm

三洋機工株式会社
三洋機工商事株式会社



本社 〒481-8540 愛知県北名古屋市沖村岡1番地 TEL(0568)21-1111(代表) FAX(0568)23-4711

営業部 TEL(0568)21-1115~1117 FAX(0568)25-4295

NR事業部 TEL(0568)21-3196 FAX(0568)25-7238

営業部(東京事務所) 〒105-0004 東京都港区新橋5丁目14番4号 新倉ビル8F TEL(03)3435-8660(代表) FAX(03)3435-8661

●URL <https://www.sanyo-machine.co.jp> ●e-mail nr@sanyo-machine.co.jp