



# 曲面外観検査 ロボット

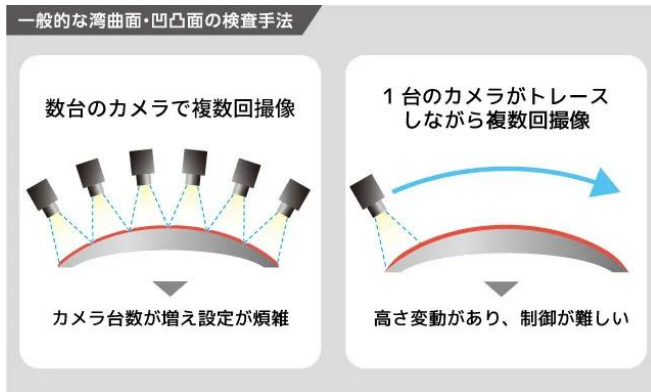
大型・曲面ワークをカメラを持ったロボットで走査型検査（高速検査）画像検査記録の保管によるトレーサビリティシステムとしての利用が可能となり、品質改善や品質保証の取り組みにもつながります。また、人協働ロボットの採用により、発見した不具合箇所を人が目視で確認に行くことが可能です。

## 様々な曲面ワークに対応



## ダイナミックトレーシング機能

ダイナミックトレーシング機能は「輝線の自動追従」で湾曲製品も高速・高精度な検査を可能にしたデクシスの新技術です。



### 一般的なラインカメラでの撮像

ワーク形状が湾曲している製品は照明を当てた際に輝線が歪むため検査に最適な「照明が一樣に当たって均一な画像」が撮像できないため、検出精度低下や検出不可の部分が発生する。

### ラインカメラ＋ダイナミックトレーシングでの撮像

ワーク形状による照明輝線の歪みに追従しながら撮像することで、常に検査に最適な「均一な明るさの画像」を取得。さらに正反射、乱反射の複数ラインを同時に最大8ラインまで取得。さまざまな欠陥を一度に捉えることが可能

## 人協働ロボット

- ・ MOTOMAN HCシリーズは、協働運転モードと通常運転モードの2つを切り替えることが可能です。
- ・ 協働運転モードでは、ロボットは安全のために低速で動作し、人や物と接触した場合は安全機能により安全に停止します。一方、通常運転モードでは安全機能が無効になる代わりに通常のロボットと同じく高速で動作を行います。
- ・ 人の存在を検知するセンサーとの組み合わせにより、人が近くにいるときは協働運転モード、人がいないときは通常運転モードと切り替えることで、安全確保と作業効率向上を両立できます。

