



Le moyen plus rapide vers la palette

Solution complète pour la détection de trous de palettes

- Puissante unité de traitement vidéo avec logiciel détecteur de palettes (Pallet Detection System PDS) préinstallé
- Interfaces pour 6 têtes de caméra ainsi que d'autres capteurs pour une commande AGV efficace
- La fréquence de rafraîchissement des images élevée assure un suivi fiable et rapide lors du mouvement de palettes.



ToF

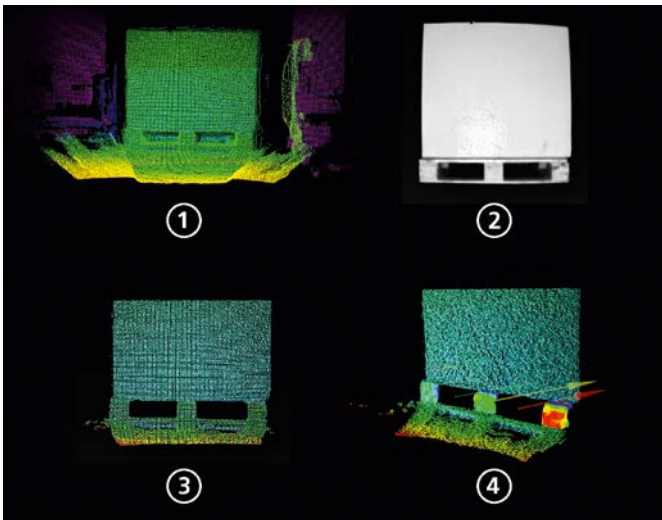
ifm – close to you!

Unité de traitement vidéo (Video Processing Unit - VPU)			
Version			Réf.
Raccordement jusqu'à 6 caméras, interface Gigabit Ethernet pour les signaux des capteurs ; système détecteur de palettes intégré			OVP812
Avec protection anti-collision supplémentaire			OVP813
Têtes de caméra			
Dimensions [mm]	Résolution [pixels]	Angle d'ouverture [°]	Réf.
90 x 31 x 26	38 K	60 x 45	O3R222

Une solution puissante pour plus d'efficacité

Le système détecteur de palettes PDS (Pallet Detection System) permet d'accélérer la manutention autonome et semi-autonome des palettes et contribue ainsi à des processus intralogistiques plus efficaces. La combinaison éprouvée de têtes de caméra 2D/3D performantes et d'une unité de traitement vidéo tout aussi puissante est complétée à cet effet par un logiciel qui identifie rapidement et précisément tous les types de palettes standard à deux trous, indépendamment de leur position et de manière automatique, et qui assure la navigation au centimètre près des fourches.

La qualité des têtes de caméra ainsi que le taux de répétabilité élevé garantissent la disponibilité de nuages de points 3D pertinents, même dans des conditions d'utilisation dynamiques et difficiles. Les mouvements inattendus des palettes sont rapidement détectés, ce qui permet au programme de réaliser rapidement le suivi de la fourche.



La détection de palettes PDS (Pallet Detection System) traite d'abord les données d'amplitude et de distance ① saisies par le capteur de vision O3R2xx. Contrairement à l'image 2D ②, l'image 3D peut encore contenir des artefacts et des interférences. Par conséquent, l'étape suivante consiste à filtrer l'image afin de la « nettoyer » et d'enlever les pixels indésirables ③. L'image filtrée est ensuite utilisée pour déterminer avec précision la position et l'emplacement de la palette et de ses trous dans l'espace tridimensionnel ④.

BEST FRIENDS

Nous nous réservons le droit de modifier les données techniques sans préavis. - 11.2024 ifm electronic gmbh · Friedrichstr. 1 · 45128 Essen



Afficheur graphique
IHM programmable pour le contrôle de machines mobiles



Codeurs multi-tours
Détection précise de positions et de mouvements de rotation



ecomatController
Les contrôleurs 32 bits puissants permettent de commander des AGV de manière fiable



Autres données techniques disponibles sur : ifm.com/fs/OVP812