



VISIO NERF

El especialista en
VISION ARTIFICIAL

Pilotaje de robots 2D y 3D.
Contaje.
Medición 2D y 3D de partes.
Reconocimiento de formas.
Control de aspecto.
Herramientas a medida.

Ribinerf s.l.
c/ Barraquetes 20
17244 Cassà de la Selva
Girona -Spain
Tel: +34 972 011 950
Fax: +34 972 011 957

info@ribinerf.com

www.ribinerf.com



Operario de inspección robotizado O.W.L 3D system



visioscope

El OWL 3D, es un sistema flexible diseñado para efectuar mediciones tridimensionales y controles de calidad de piezas en producción. Localización de piezas, ubicaciones para guiado 3D y ensamblaje con robots.

- Cabezal 2D ó estereoscópico 3D con precisión de hasta 15 umt.
- Flexible: Cambios de formato instantáneos.
- No precisa utillajes para posicionar las piezas, (El sistema la busca).
- Sistema de auto diagnóstico y autocalibración.
- Verificación del 100% de las piezas.
- Rápida ampliación: Definir nueva parada de robot + nuevo análisis de visión = 10 minutos.
- Velocidad: 40 puntos en 12 segundos.
- Generación de mallado láser para mediciones 3D sobre planos.
- Medición sin contacto.





VISIO NERF

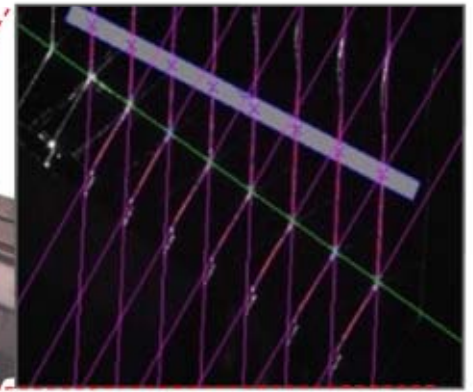
El especialista en
VISION ARTIFICIAL

Pilotaje de robots 2D y 3D.
Contaje.
Medición 2D y 3D de partes.
Reconocimiento de formas.
Control de aspecto.
Herramientas a medida.

Ribinerf s.l.
c/ Barraquetes 20
17244 Cassà de la Selva
Girona -Spain
Tel: +34 972 011 950
Fax: +34 972 011 957

info@ribinerf.com

www.ribinerf.com



Guiado de robots: determinación de la posición de ubicaciones para cojer-dejar piezas en su interior (contenedores).

Sistema de generación de mallado láser para efectuar mediciones 3D sobre superficies planas o cambios suaves de planos inmedibles por otros métodos.

Los mejores ojos.

- Cabezal 3D precalibrado de fábrica.
- Volumen de medición: 80 x 75 x 50 mm
- Precisión (centro de taladro de 30mm):
X = 0,015 mm
Y = 0,015 mm
Z = 0,030 mm



Cabezal estéreo - visión.



Ensamblaje 3D: Medición de la posición de piezas montadas dentro de otras.

Calidad 2D: presencia de partes, grietas, cotas, roturas, falta de material, roscas, taladros, centraje de tuercas, volúmenes, etc..

