

eyesberg

BIN PICKING 3D

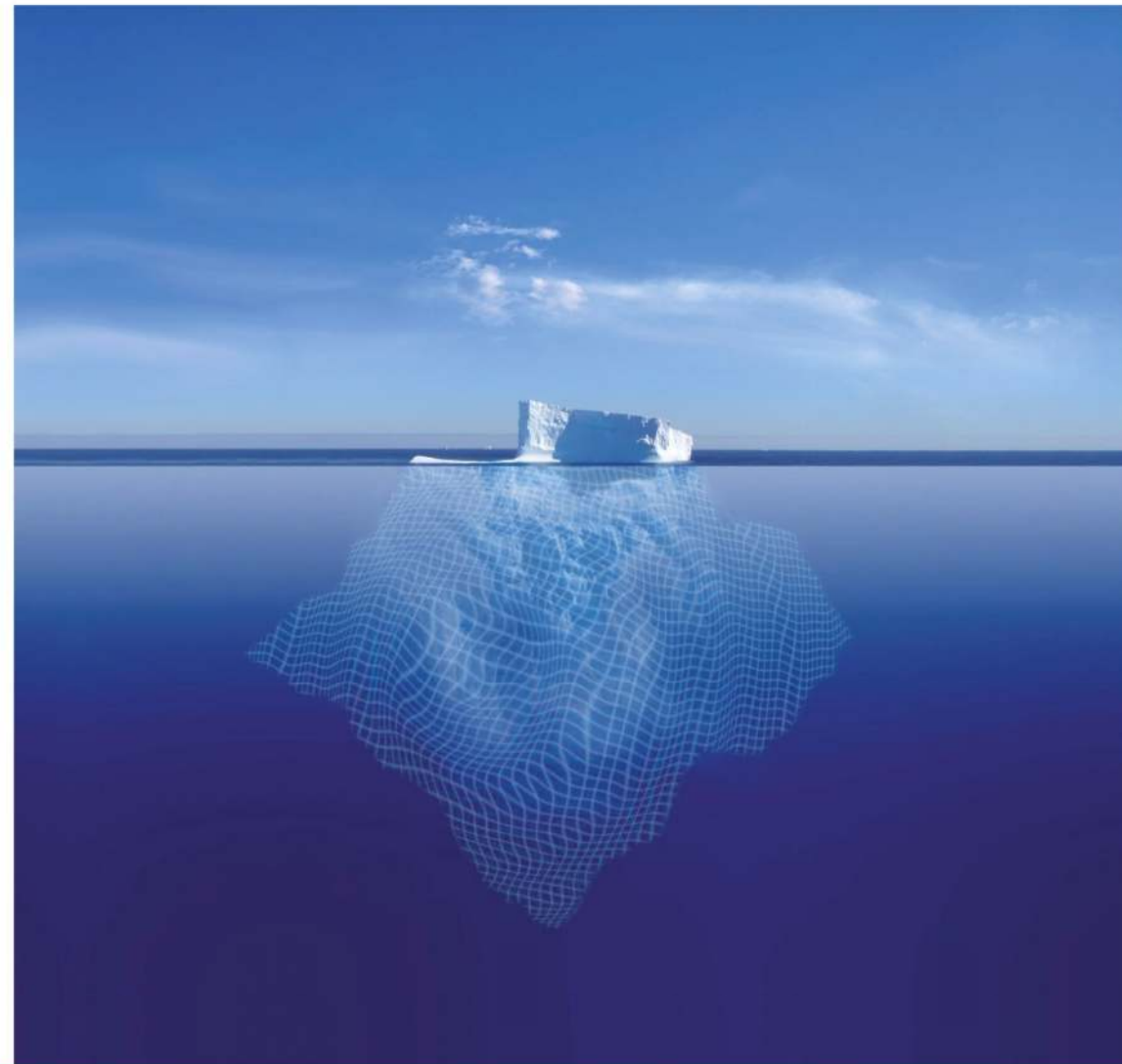
eyesberg

BIN PICKING 3D



Más información en:

www.ribinerf.com
www.eyesberg.eu



c/ Barraquetes 20 1º
ES17244 Cassà de la Selva
Tel: +34 972 011 950
www.ribinerf.com
info@ribinerf.com



Su problema

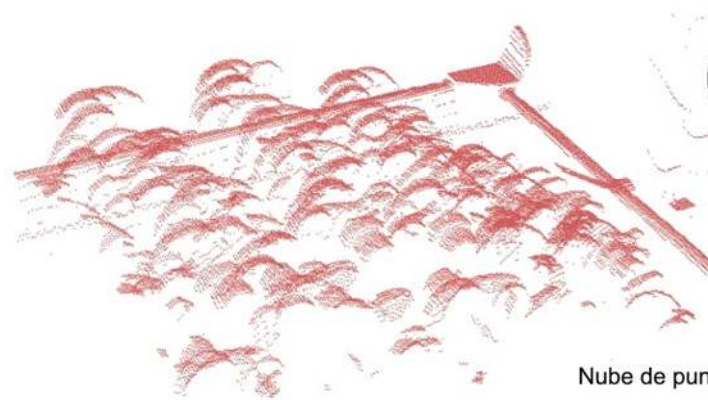
Automatizar la carga de piezas dispuestas de forma desordenada.

Nuestra solución

Nuestro sistema 3D permite identificar las piezas sin programación específica.

Desde la realidad hacia la realidad virtual

La escena de trabajo es digitalizada hacia una nube de puntos 3D.



Nube de puntos

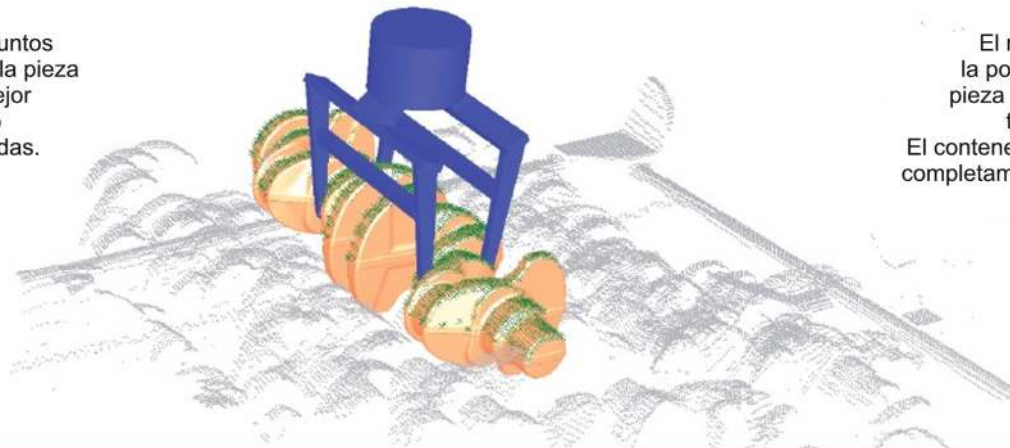


Modelo en CAD 3D

Desde la realidad virtual hacia la realidad

El análisis de la escena virtual busca la mejor pieza a ser cogida.

Comparando la nube de puntos con el modelo en CAD de la pieza y la pinza, encuentra la mejor pieza para coger, evitando colisiones y piezas solapadas.



El robot recibe la posición de la pieza a coger en tiempo real. El contenedor queda completamente vacío.

