

3D定位方案

日期: 2025.06.30 版本: V1.0

目录

- 项目描述
- 项目验证
- 评估结果&注意事项
- 配置清单
- 售后服务

① 项目描述

1 方案信息

检测要求: 定位

产品种类: 1种

定位精度: 2mm

整机节拍: 10pcs/min

拍照方式: 静止拍摄

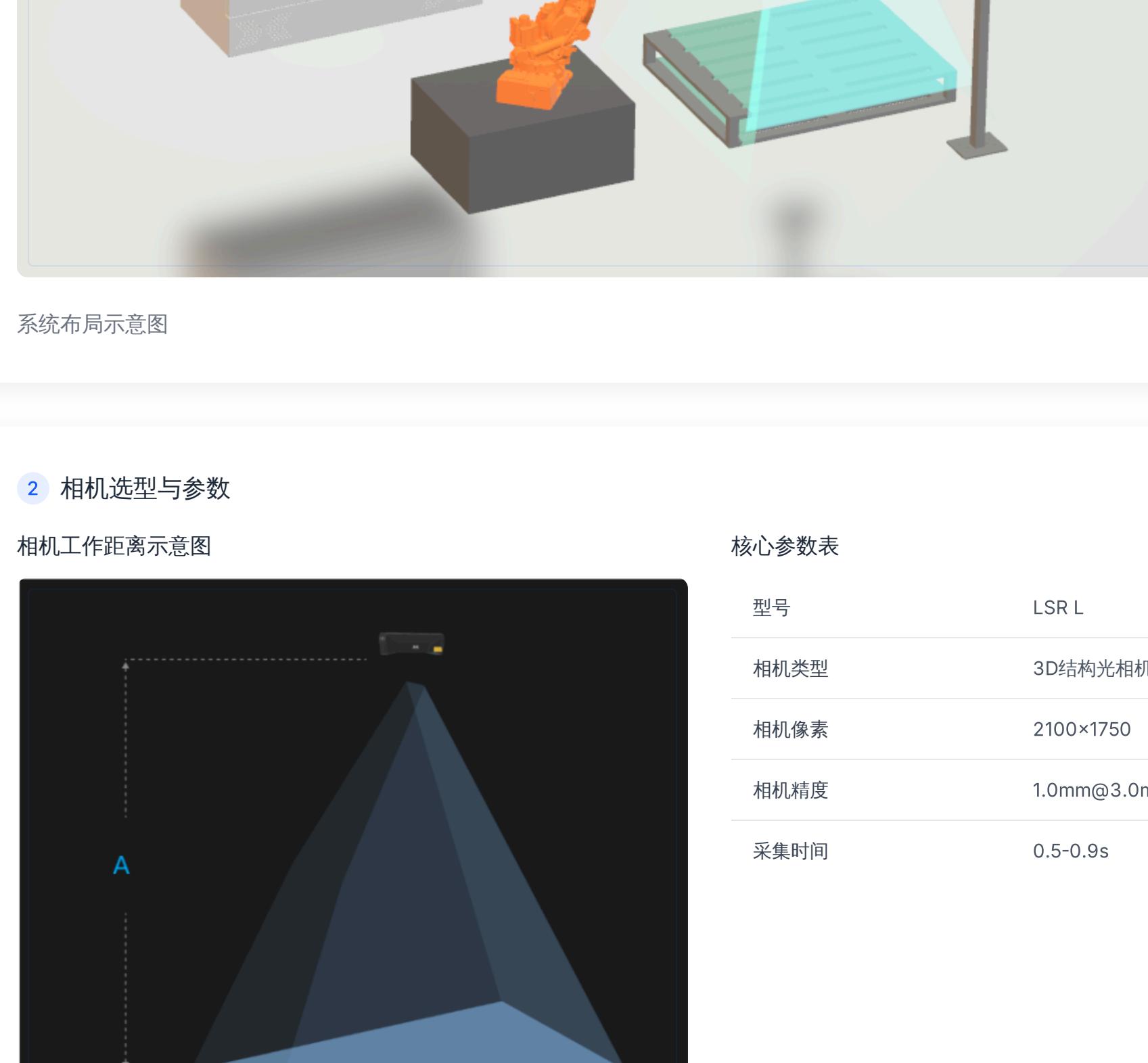
2 应用场景

本方案适用于不锈钢件在托盘上的3D定位检测，通过高精度3D结构光相机实现工件的精确定位，满足自动化产线的高速定位需求。

② 项目验证

1 方案布局图

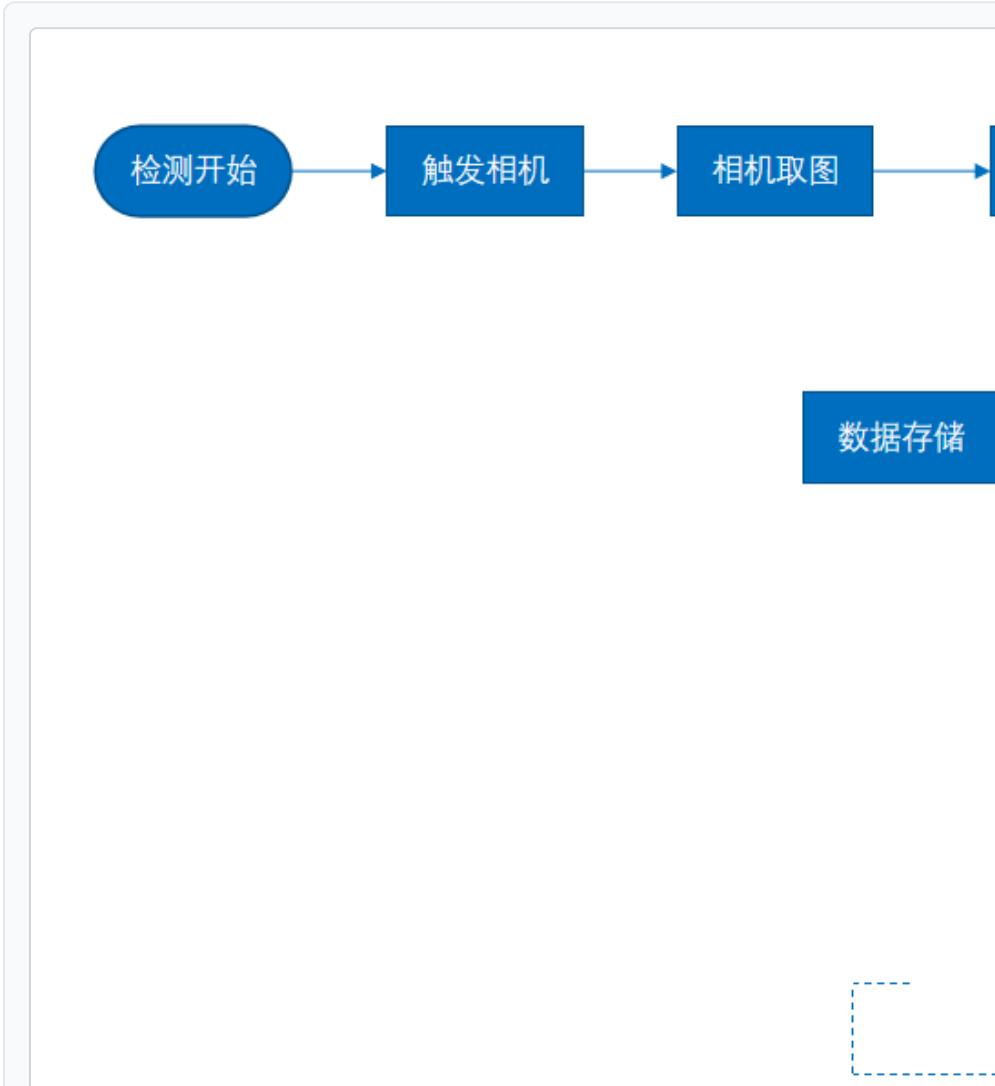
3D相机、托盘工位布局，尺寸包含2100mm、1750mm、2100mm



系统布局示意图

2 相机选型与参数

相机工作距离示意图



核心参数表

型号	LSR L
相机类型	3D结构光相机
相机像素	2100x1750
相机精度	1.0mm@3.0m
采集时间	0.5-0.9s

3 工作流程



3D外观流程图

③ 评估结果&注意事项

现场环境

风险点

环境光干扰可能导致3D点云数据异常

解决方案

加装遮光罩并控制现场照明强度

相机安装

风险点

安装角度偏差影响测量精度

解决方案

使用激光校准仪辅助安装调试

物料一致性

风险点

不同批次工件表面反光差异影响识别

解决方案

采用多角度补光方案增强图像对比度

④ 配置清单

1 系统构成



系统硬件配置示意图

2 详细配置清单

序号	名称	型号	单位	数量	厂家
1	3D结构光相机	LSR L	台	1	MECHMIND
2	工控机	-	台	1	-
3	相机	-	台	1	-

⑤ 售后服务

如果您对方案有任何提议，可以电话联系我们。

如果您在方案执行过程中遇到问题，可以联系我们的。

如果您有视觉方面的行业难题，可以联系我们。

机器视觉方案提供商

烟台致瑞图像技术有限公司 (YANTAI ZHIRUI VISION TECHNOLOGY CO.,LTD)

0523-2162897

www.ytzrtx.com

山东省烟台市经济技术开发区泰山路 86 号 1 号