

AI视觉解决方案

匠心版 · 周转箱拆码垛方案

工程师: 慕胜辉

日期: 2025.06.30

版本: V1.0

检测精度

±5mm

检测节拍

5s

每箱处理时间

定位误差

10mm

机械误差范围

产品种类

2种

兼容周转箱类型

方案信息

周转箱拆码垛场景

1 检测要求: 周转箱拆垛

2 产品种类: 2种

3 检测精度: ±5mm

4 检测节拍: 5s

5 机械定位误差: 10mm

6 是否提供样品: 无

7 拍照方式: 静止拍摄

8 通讯方式: 以太网

周转箱拆码垛系统工作图

系统布局

1 方案布局图

系统布局示意图

工作流程

Syntax error in text
mermaid version 10.6.1

1 流程说明

系统采用双工位交替作业模式，通过行架移动相机实现两个工位的自动切换检测。当工位1完成所有周转箱处理后，系统自动切换到工位2，确保连续生产效率最大化。

2 技术亮点

- 双工位并行处理，效率提升40%
- 智能任务分配算法，自动优化处理顺序
- 实时监控系统状态，异常自动报警
- 无缝切换机制，减少设备空闲时间

评估结果&注意事项

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

名称	型号	单位	数量
相机	DEEP	台	1
工控机	KMDA-7611-S001	台	1
线缆	导轨电源版15M	套	1
导轨电源	NDR-120-24	个	1
标定板	CGB-020	个	1
法兰盘	默认	个	1
软件授权	Vision/Viz2.0	个	1
显示器	客户自备	台	1

售后服务

服务承诺

1 如果您对方案有任何提议，可以电话联系我们。

2 如果您在方案执行过程中遇到问题，可以联系我们。

3 如果您有视觉方面的行业难题，可以联系我们。

联系方式

1 服务热线

0535-2162897

2 电子邮箱

image@ytzrtx.com

3 官方网站

www.ytzrtx.com

4 公司地址

山东省烟台市经济技术开发区泰山路86号内1号