

## 3D定位方案

2025-09-29 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

## 01 项目描述

## 1 方案信息

检测要求: 定位精度0.1mm

产品种类:1

检测精度: 0.1mm

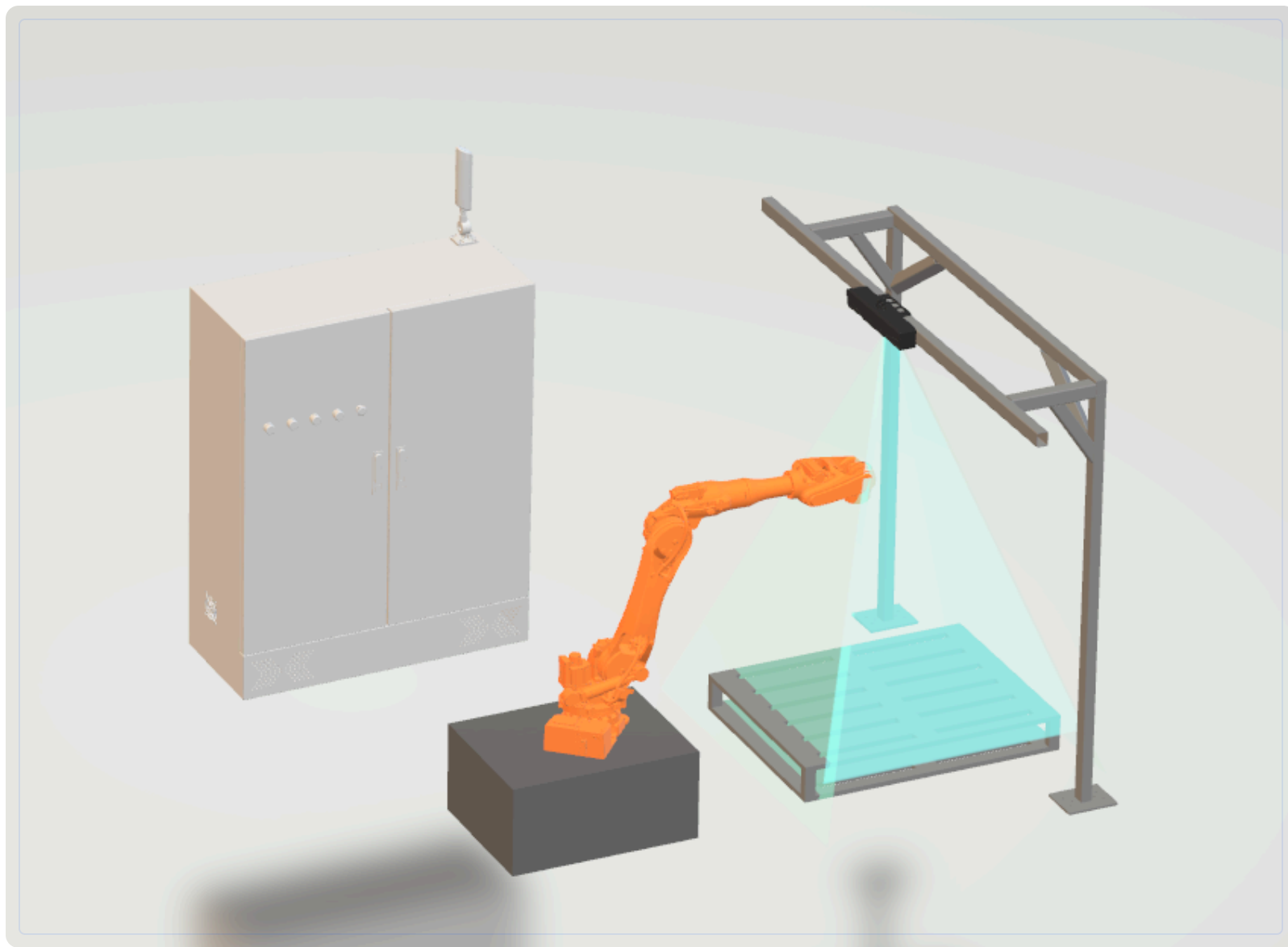
检测节拍: 0.04s

检测时工件运动速度(m/s):0

产品大小:10\*5\*15mm

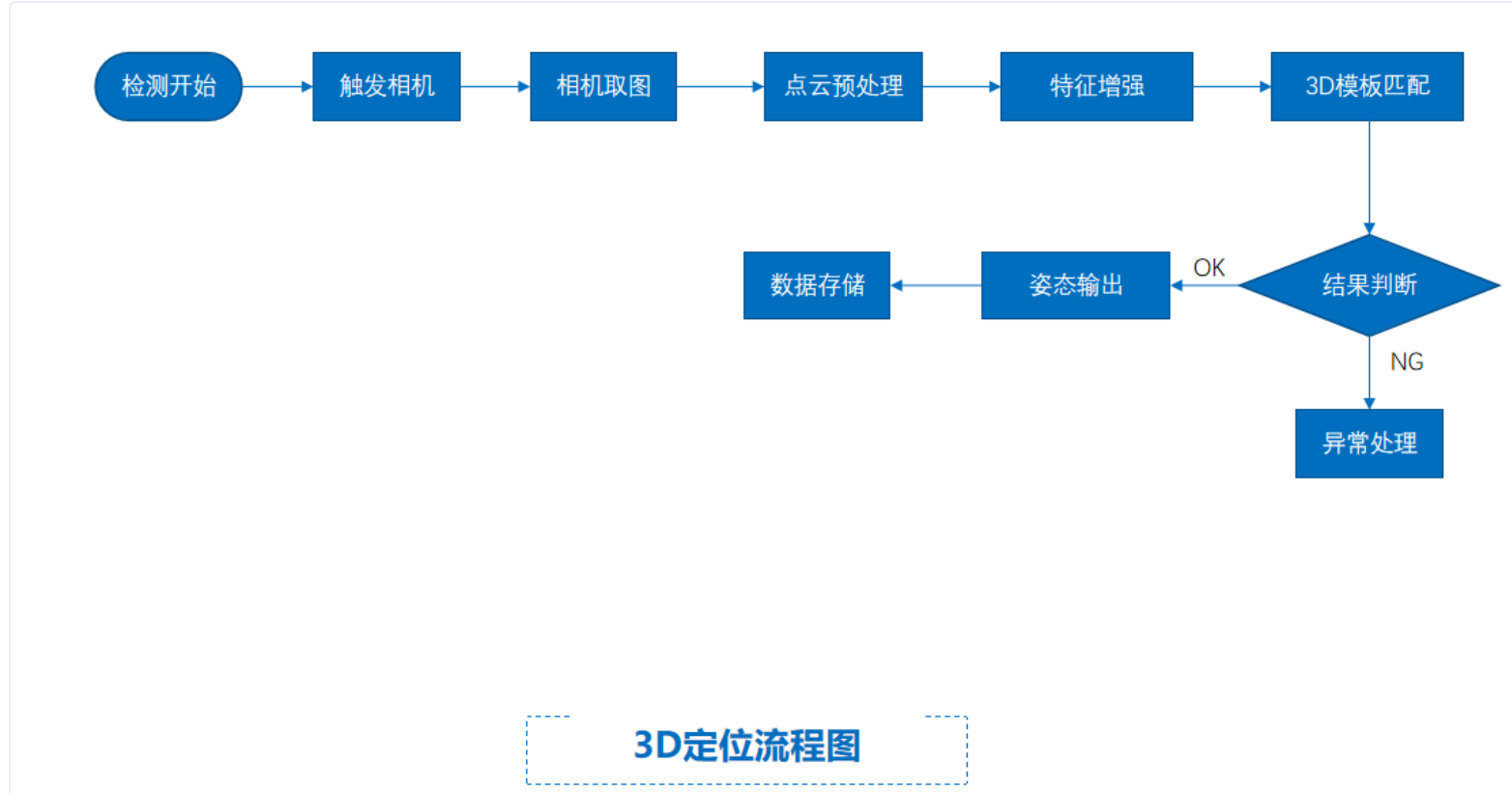
## 02 项目验证

## 1 方案布局图



系统布局示意图

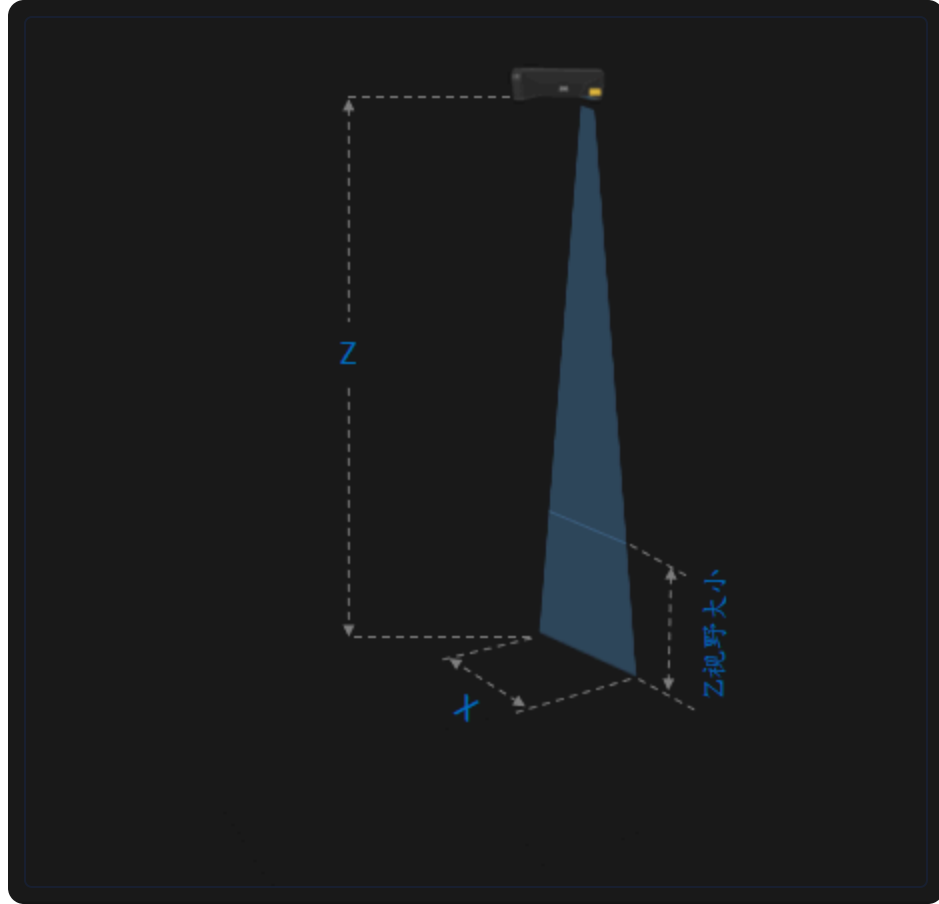
## 2 检测流程图



检测流程图

## 3 相机选型与参数

相机工作距离示意图

工作距离与视场关系示意图  
Z(工作距离) = 69mm, X(视野宽度) = 20mm, Z视野大小 = 18mm

核心参数表

参数项	参数值
型号	SR8060H
相机类型	3D线扫相机
X方向视野宽度	20mm
Z轴重复精度	0.2μm
采集时间	0.04s
行频	3.2~67kHz

## 03 评估结果&amp;注意事项

- 现场环境**

**风险点**  
环境光线变化可能影响3D成像效果

**解决方案**  
加装遮光罩并采用恒定光源
- 相机安装**

**风险点**  
安装角度偏差导致视野覆盖不足

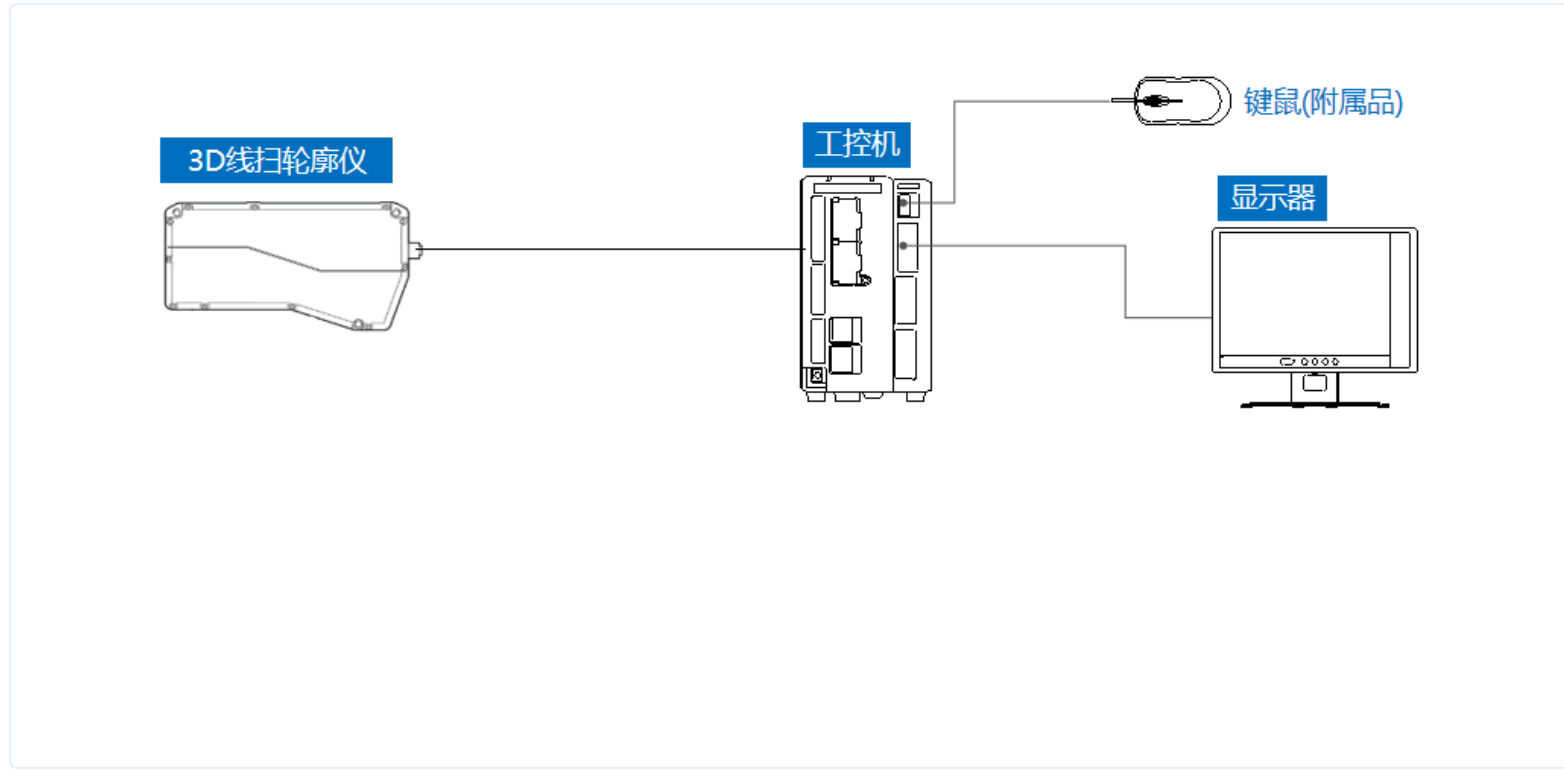
**解决方案**  
使用激光校准仪进行精确安装
- 物料一致性**

**风险点**  
工件表面反光差异影响定位精度

**解决方案**  
采用漫反射光源降低反光影响

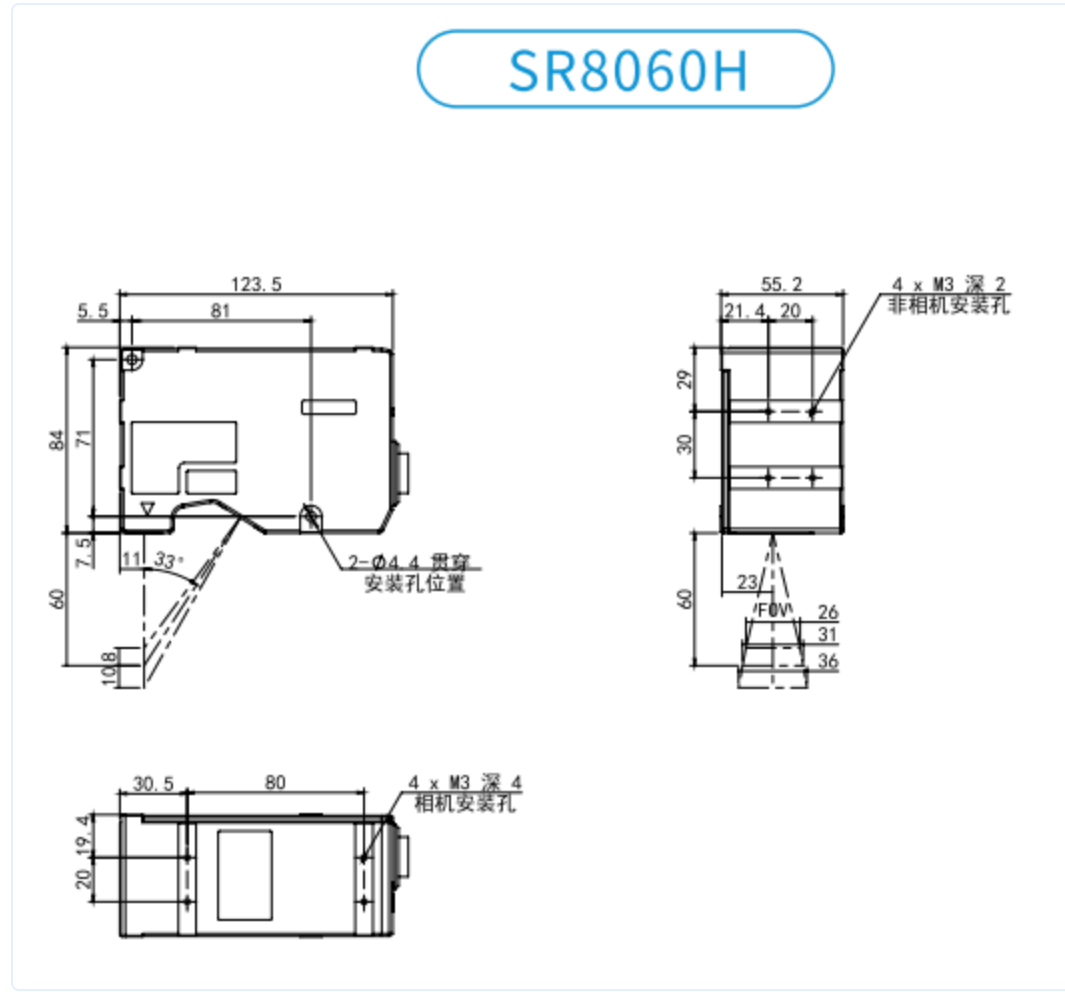
## 04 配置清单

## 1 系统构成



系统硬件配置示意图

相机个数 = 1



## 2 详细配置清单

序号	名称	型号	单位	数量	厂家
1	3D线扫相机	SR8060H	台	1	SSZN
2	显示器	-	台	1	-
3	工控机	-	台	1	-

## 05 售后服务

服务承诺

- 提供7×24小时免费技术支持
- 48小时内响应现场服务请求
- 提供3年免费质保服务

联系方式

- 服务热线  
0535-2162897
- 电子邮箱  
image@ytrtx.com
- 官方网站  
www.ytrtx.com
- 公司地址  
山东省烟台经济技术开发区泰山路86号  
内1号