

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

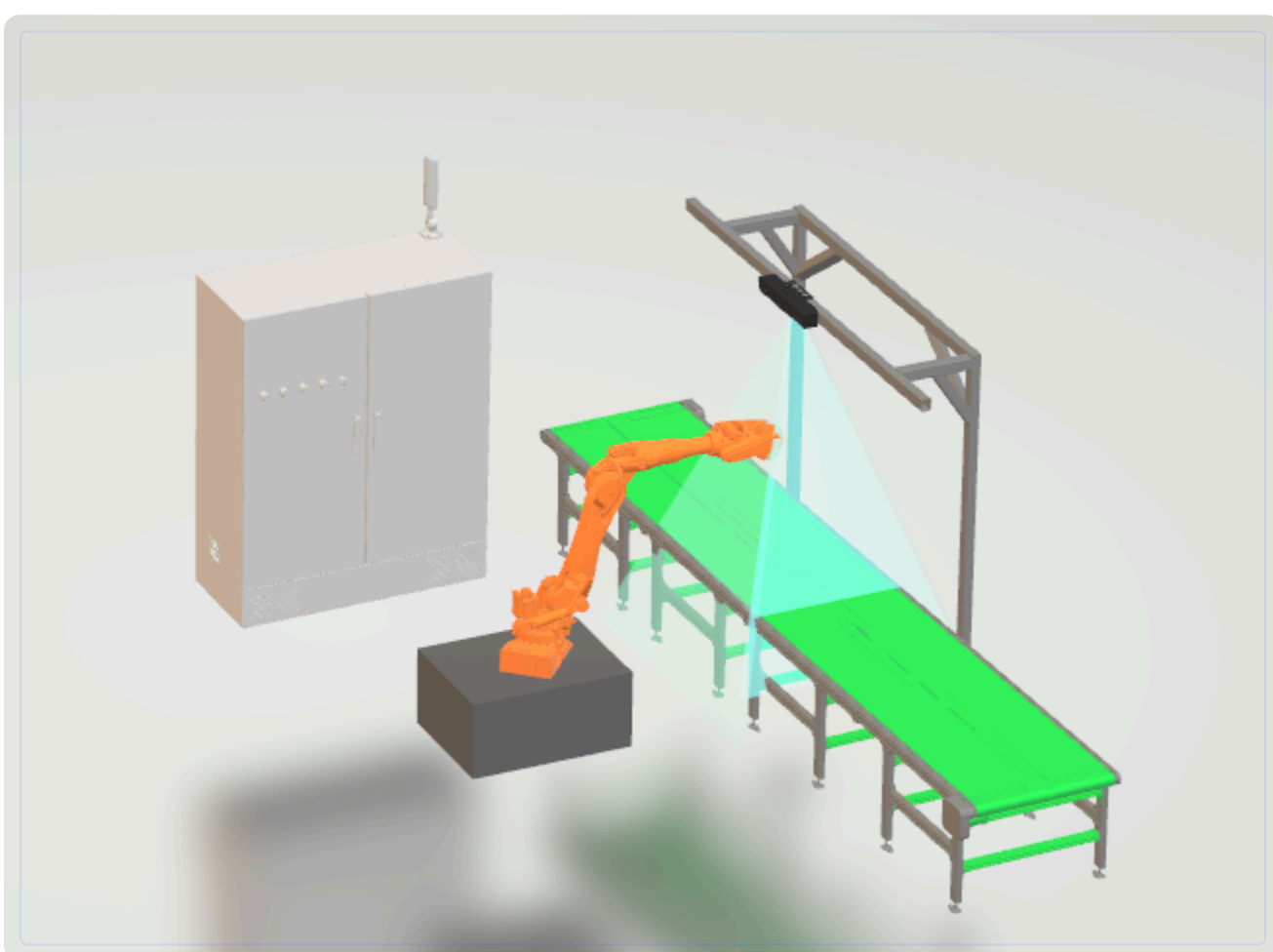
- 检测要求: 定位金属件
- 产品种类:1
- 检测精度: ± 3
- 检测节拍: 20
- 检测时工件运动速度(m/s):0
- 产品大小:300*250*200

2 应用场景

本方案适用于金属件在传送带上的3D定位检测，通过高精度结构光相机实现快速定位。

02 项目验证

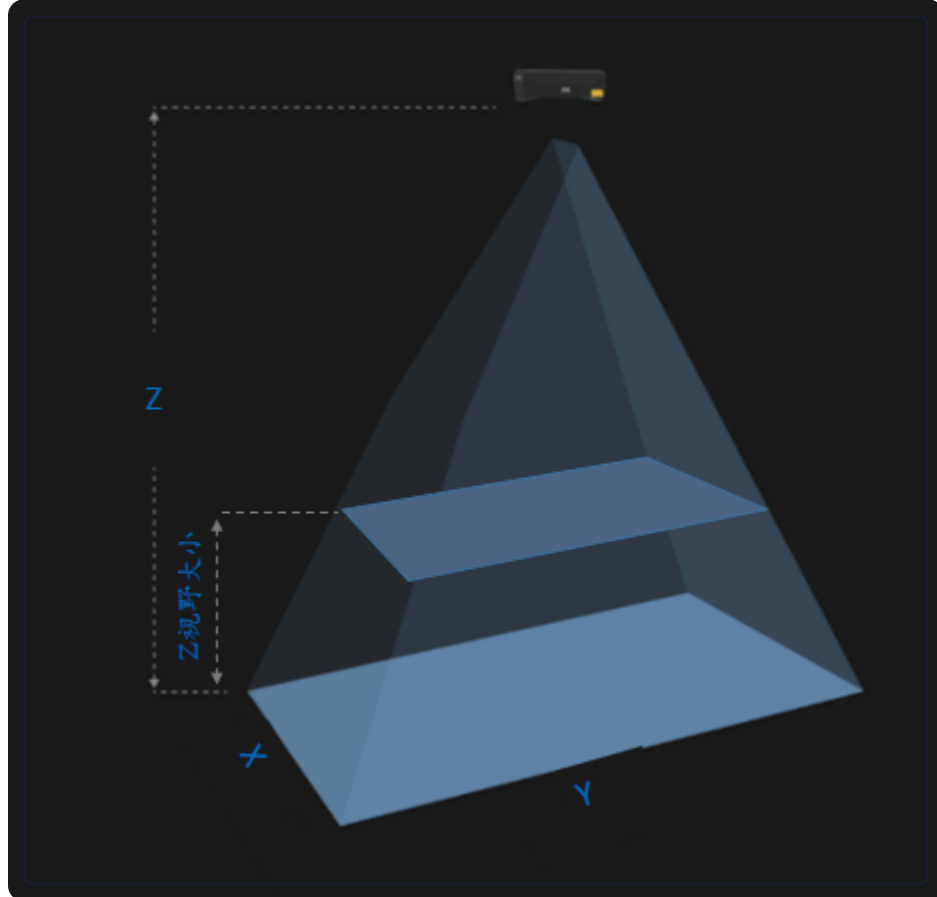
1 方案布局图



系统布局示意图

2 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

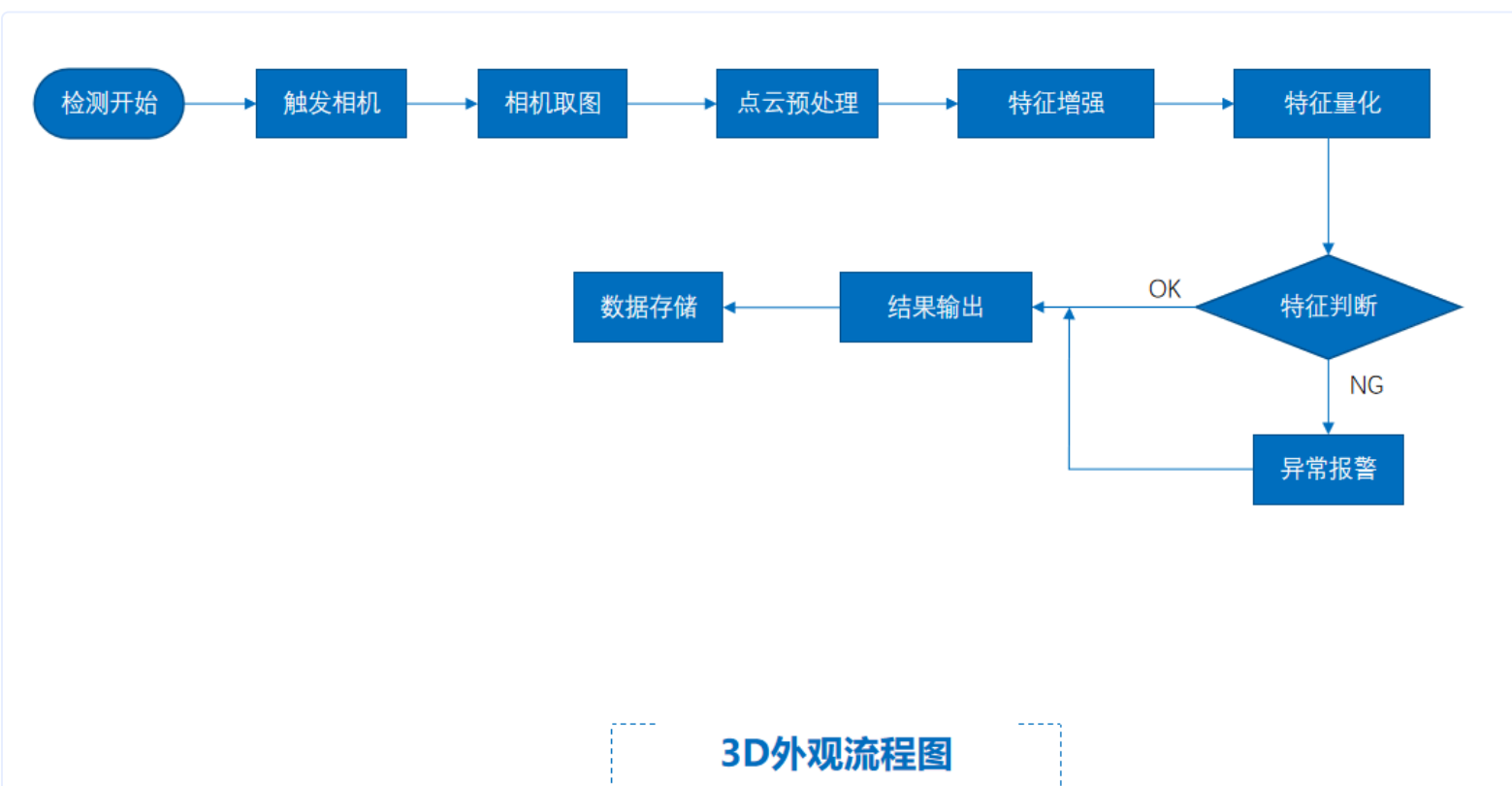
Z(工作距离) = 2100mm, X(视野宽度) = 1750mm, Y(视野长度) = 2100mm, Z视野大小 = 1800mm,

核心参数表

型号	LSR L
相机类型	3D结构光相机
中场视野	2100×1750
相机精度	1.0mm@3.0m
采集时间	0.5-0.9

3 工作流程

检测流程图



3D外观流程图

03 评估结果&注意事项



现场环境

⚠ 风险点

环境光线干扰可能导致定位偏差

✓ 解决方案

采用防眩光涂层和遮光罩优化环境光



相机安装

⚠ 风险点

多相机安装校准难度大

✓ 解决方案

使用专业安装团队进行多相机同步校准



物料一致性

⚠ 风险点

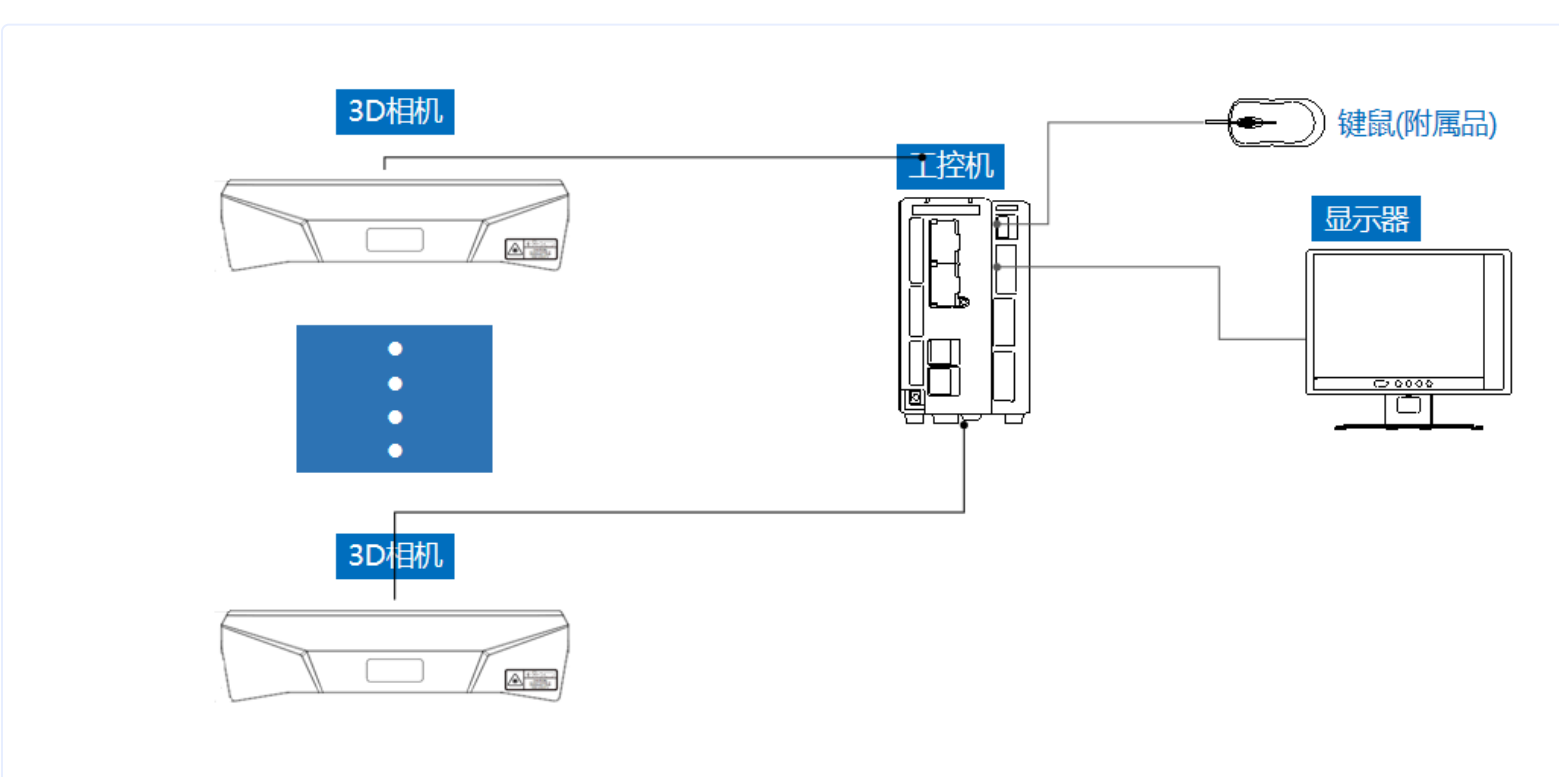
金属件反光特性差异影响检测效果

✓ 解决方案

采用多角度光源补偿和表面处理工艺

04 配置清单

1 系统构成



系统硬件配置示意图

相机个数 = 4

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	4	MECHMIND
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小时技术支持服务
- 30分钟内响应紧急故障
- 免费提供年度系统维护

联系方式

- 服务热线: 0535-2162897
- 电子邮箱: image@ytzrtx.com
- 官方网站: www.ytzrtx.com
- 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