

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(视场宽度) = 1750mm, Y(视场长度) = 2100mm, Z视场大小 = 1800mm,

核心参数表

型号	LSR L
相机类型	3D结构光相机
中场视野	2100x1750
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

3D外观流程图