

## 目录

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

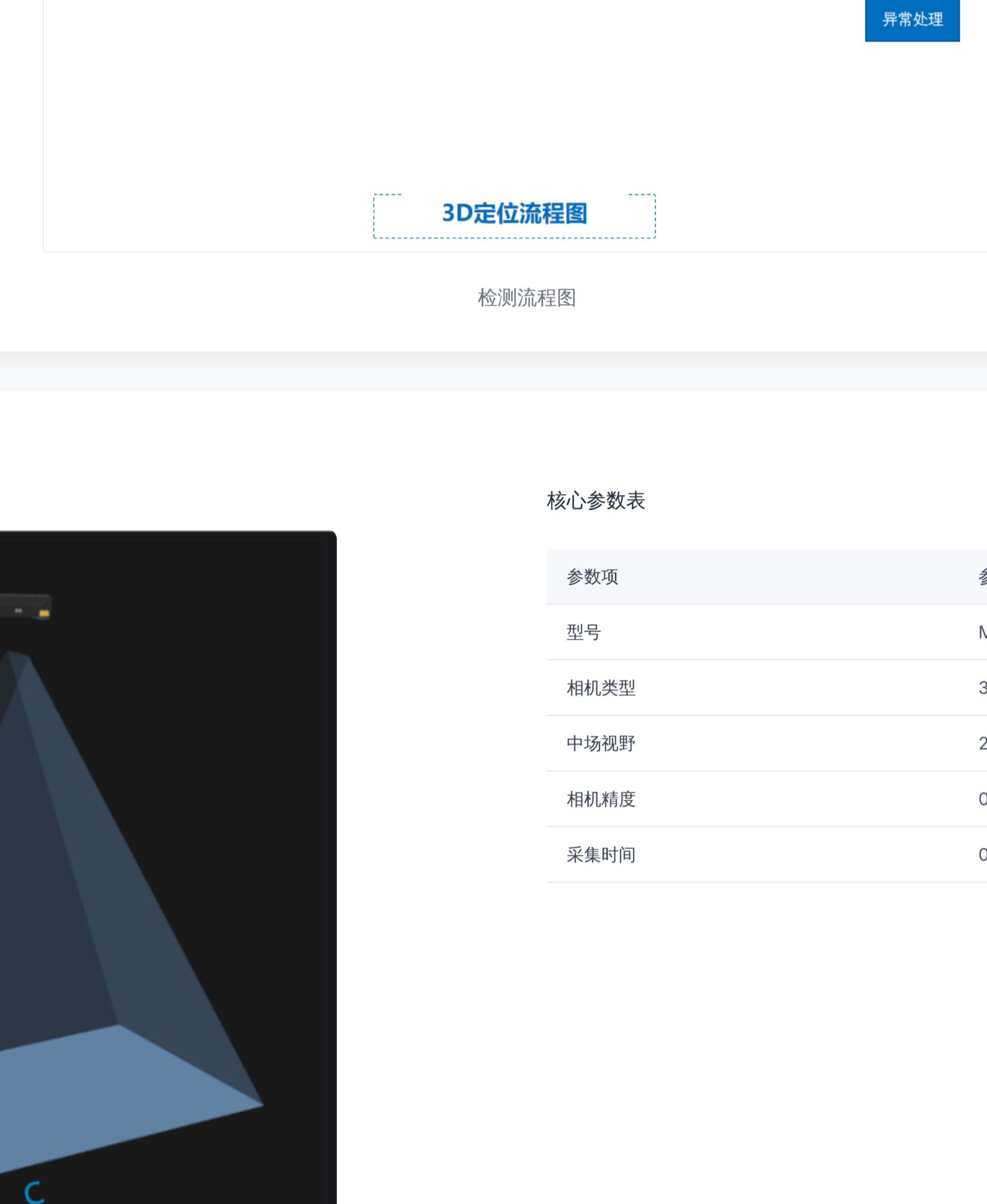
## 01 项目描述

## 1 方案信息

- 检测要求: 3D定位
- 产品种类: 1
- 检测精度: 1mm
- 检测节拍: 0.4-0.95s
- 检测时工件运动速度(m/s): 0
- 产品大小: X=2000mm, Y=2200mm, Z=2000mm

## 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



核心参数表

参数项	参数值
型号	MV-DLS1400M-15
相机类型	3D结构光相机
中场视野	2200×2000
相机精度	0.3mm@2500mm
采集时间	0.4-0.95s

## 03 评估结果&amp;注意事项

## 现场环境

## 1 风险点

环境光照变化可能影响3D点云质量

## 2 解决方案

安装避光屏并设置固定光源角度

## 相机安装

## 1 风险点

相机安装角度偏差导致视野覆盖不足

## 2 解决方案

使用激光校准仪进行安装定位

## 物料一致性

## 1 风险点

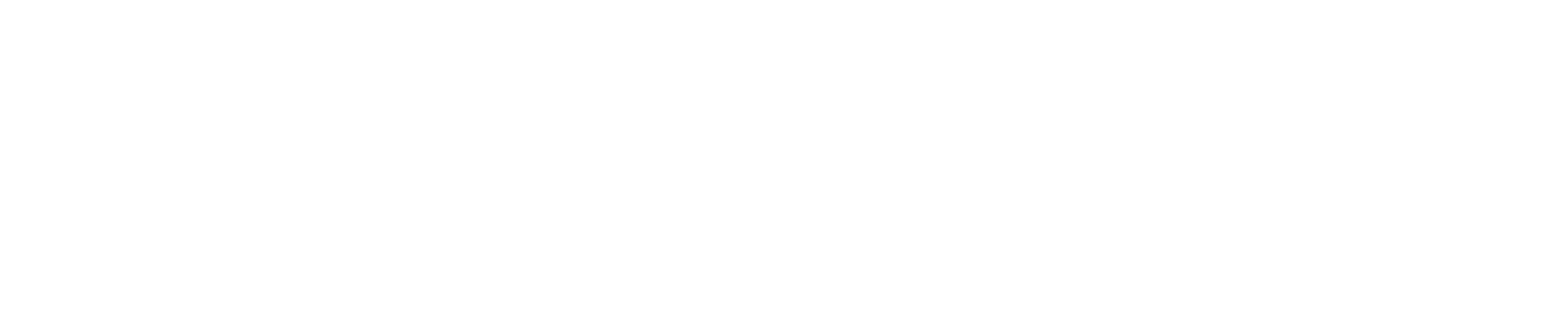
料筐表面反光影响点云采集效果

## 2 解决方案

采用漫反射光源并调整曝光参数

## 04 配置清单

## 1 系统构成



系统硬件配置示意图

相机个数 = 1



相机尺寸图

## 05 逻辑流程

## 2 详细配置清单

## 3D相机

## 3D相机参数

## 3D相机设置

## 3D相机连接

## 3D相机驱动

## 3D相机驱动连接

## 3D相机驱动连接