

## 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

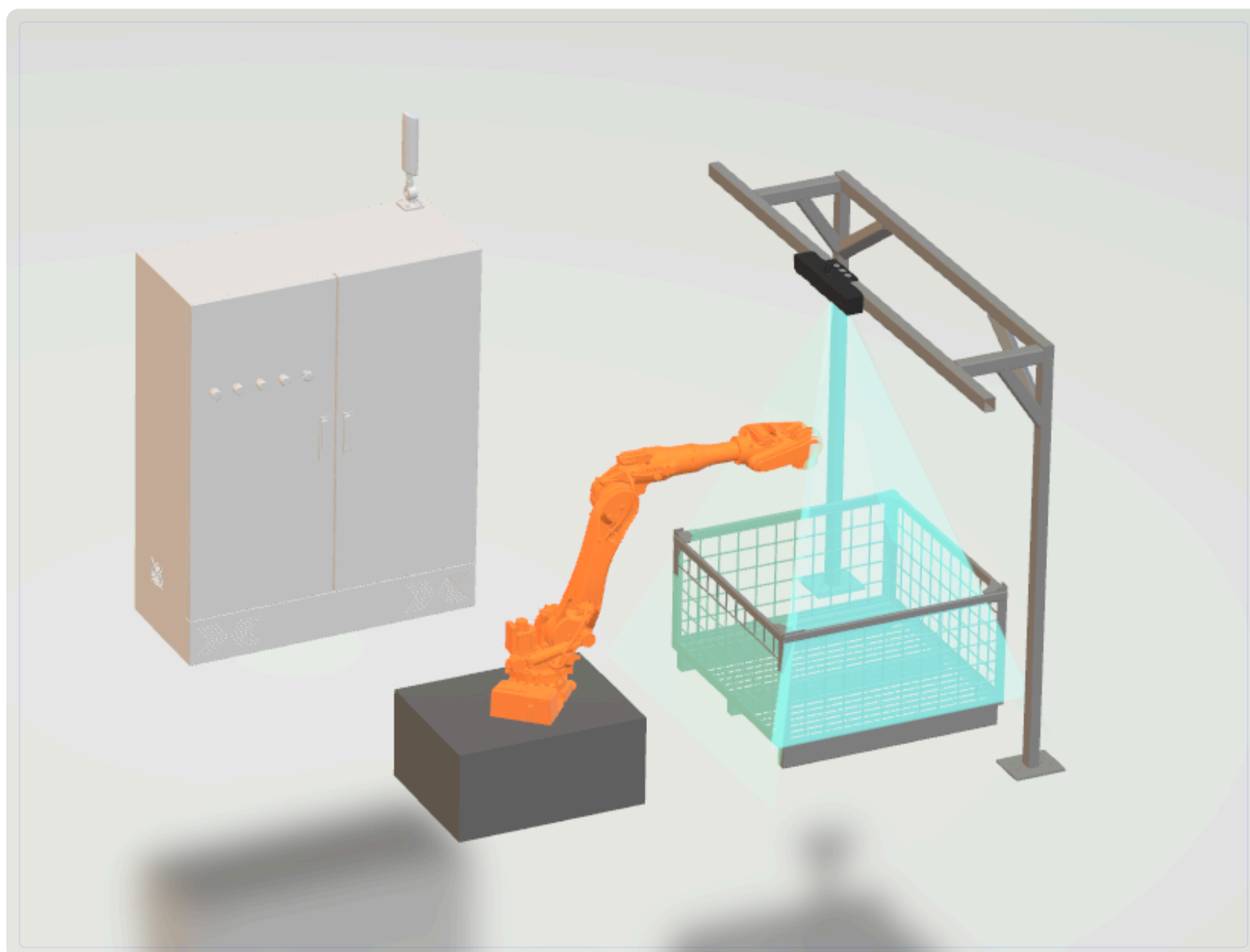
- 检测要求: 引导机器人抓取
- 产品种类:1
- 检测精度: 3
- 检测节拍: 20
- 检测时工件运动速度(m/s):0
- 产品大小:250.0 \* 300.0 \* 200.0

## 2 应用场景

精密金属件抓取方案，适用于自动化产线中机器人精准定位抓取场景。

## 02 项目验证

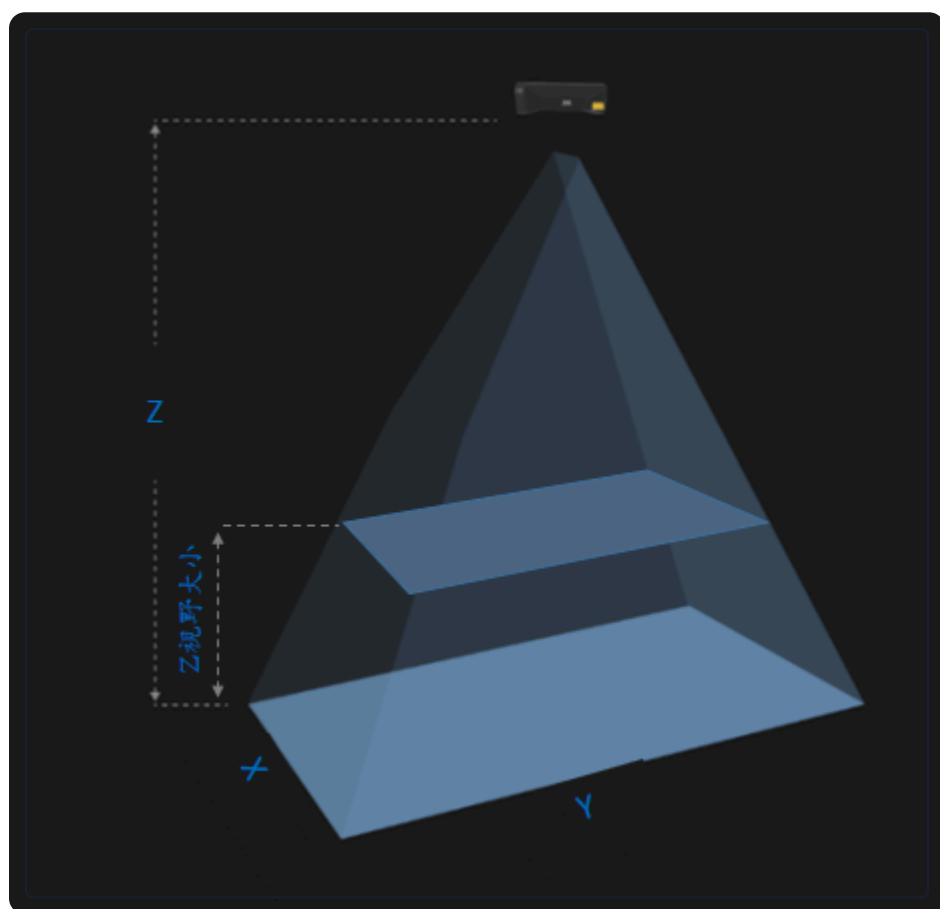
## 1 方案布局图



系统布局示意图

## 2 相机选型与参数

相机工作距离示意图



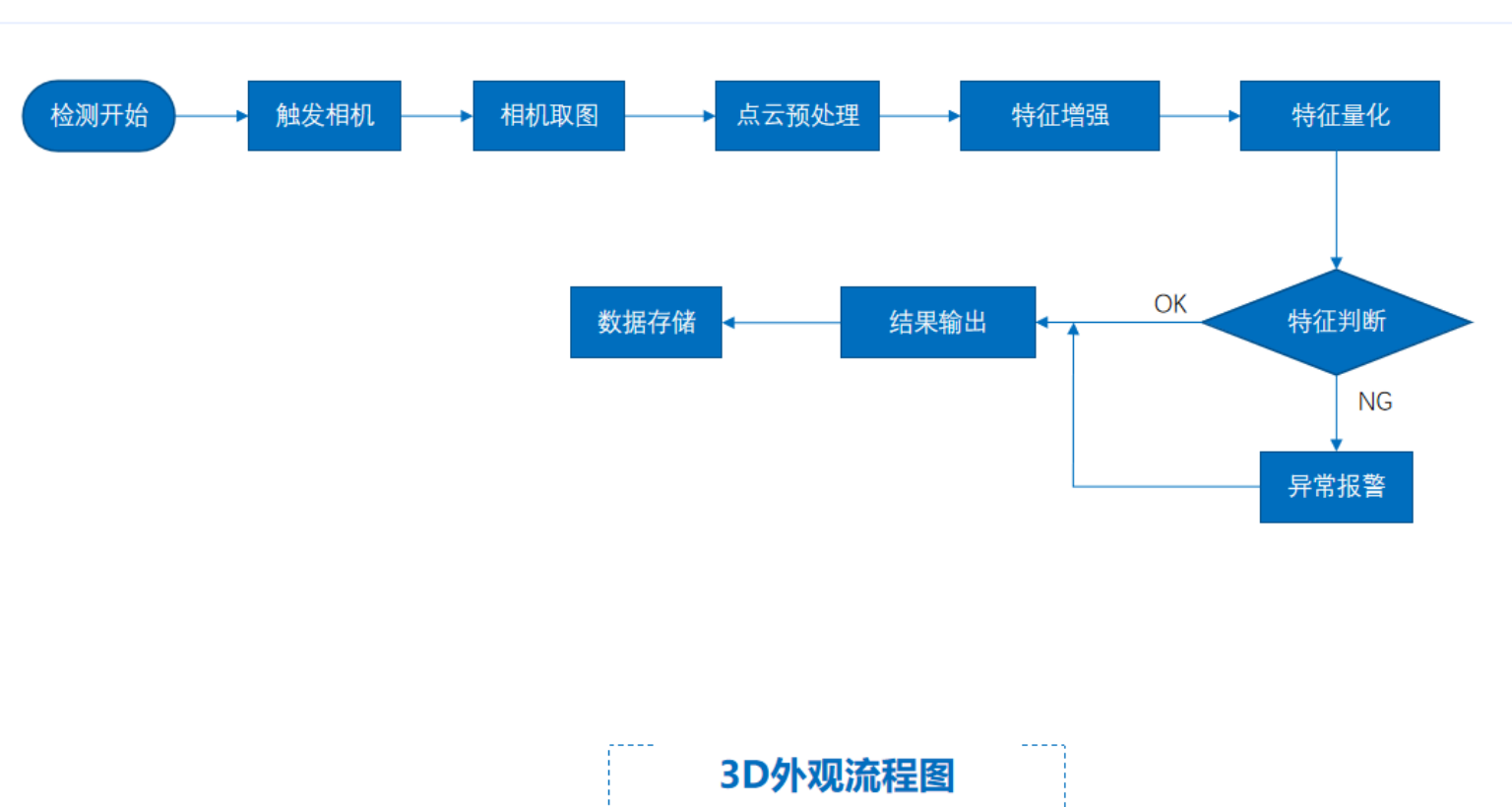
工作距离与视场关系示意图  
Z(工作距离) = 525mm, X(视野宽度) = 358mm, Y(视野长度) = 495mm, Z视野大小 = 550mm,

核心参数表

型号	NANO ULTRA
相机类型	3D结构光相机
中场视野	495×358
相机精度	0.1mm @ 0.6m
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&amp;注意事项



## 现场环境

## ⚠ 风险点

环境光线干扰可能导致3D点云数据异常

## ✅ 解决方案

安装反光涂层并控制环境光照强度



## 相机安装

## ⚠ 风险点

相机安装角度偏差影响定位精度

## ✅ 解决方案

使用激光校准仪进行精确安装调试



## 物料一致性

## ⚠ 风险点

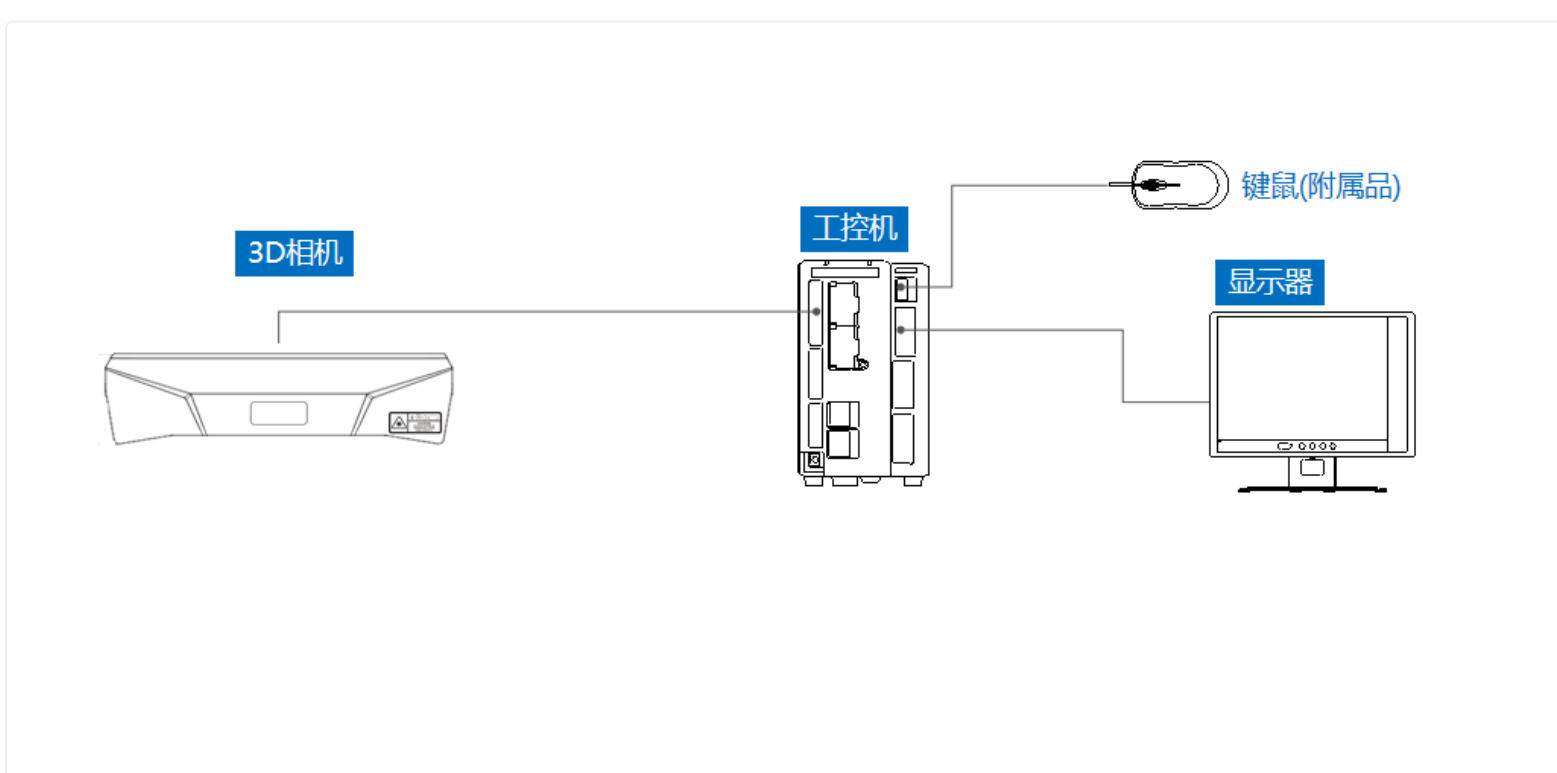
不同批次工件表面反光特性差异

## ✅ 解决方案

采用多模式光源补偿算法

## 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结构光相机	NANO ULTRA	台	1	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小时技术咨询服务
- 30分钟内响应紧急故障
- 免费提供软件升级服务

## 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