

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: 识别钢梁中心坐标
- 产品种类: 1种
- 检测精度: $\pm 2\text{mm}$
- 检测节拍: 10s
- 拍照方式: 静止拍摄

2 应用场景

本方案适用于钢梁在托盘上的3D定位检测，通过高精度3D结构光相机实现中心坐标识别，满足自动化生产线的定位需求。

02 项目验证

1 方案布局图

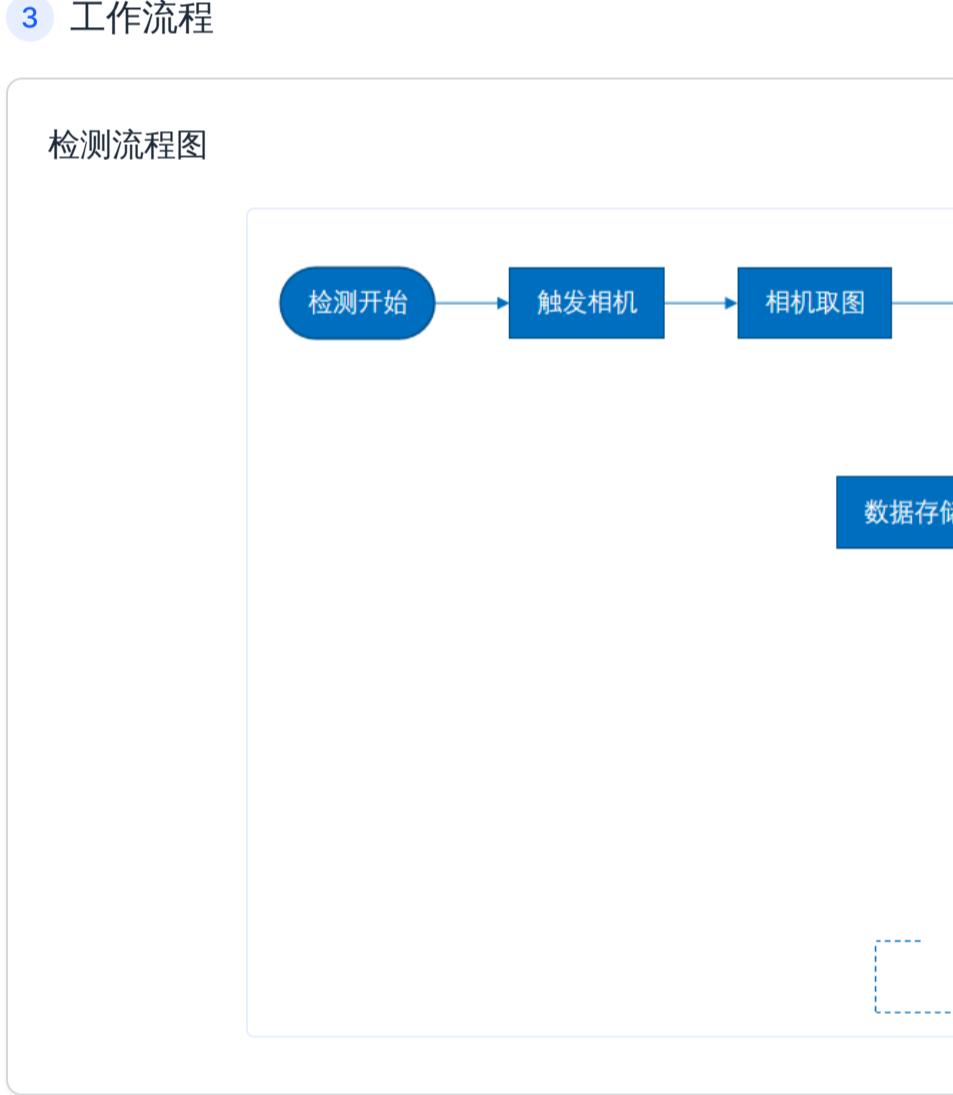
系统采用3D结构光相机进行托盘上钢梁的定位检测，布局如下：



系统布局示意图

2 相机选型与参数

相机工作距离示意图



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	0.5-0.9s

3 工作流程

检测流程图



03 评估结果&注意事项

现场环境

① 风险点 环境光线干扰可能导致3D点云数据异常

② 解决方案 安装遮光罩并采用恒定光源保障检测环境稳定性

相机安装

① 风险点 相机安装角度偏差影响定位精度

② 解决方案 使用激光校准仪进行安装角度精确调整

物料一致性

① 风险点 钢梁表面氧化层反光影响点云质量

② 解决方案 增加漫反射涂层处理并优化光源角度

04 配置清单

1 系统构成



系统硬件配置示意图

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	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

设备质保期内免费维修更换

定期上门巡检维护服务

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