

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

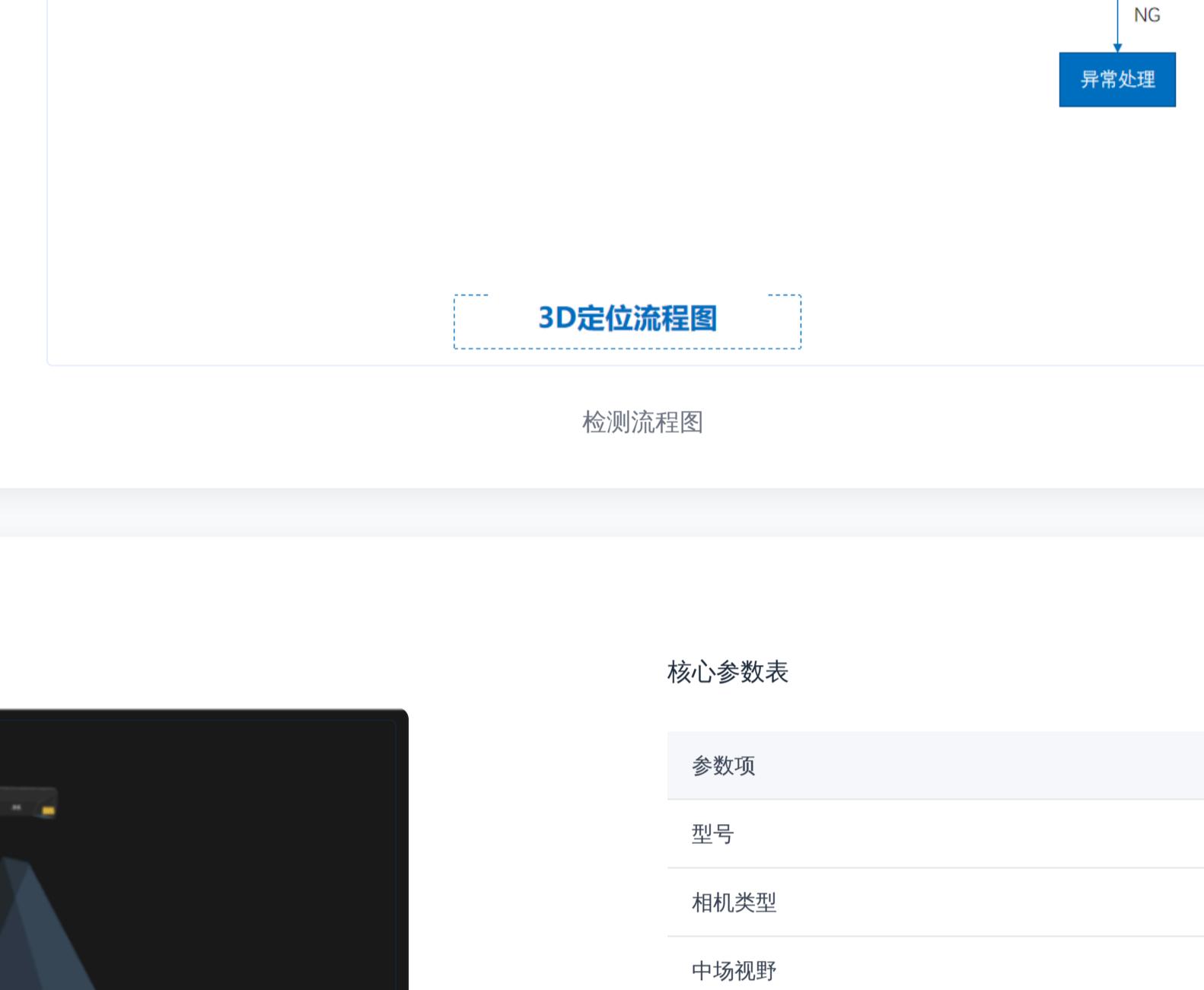
① 项目描述

① 方案信息

- 检测要求: 3D定位
- 产品种类: 1
- 检测精度: 2mm
- 检测节拍: 未提供
- 检测时工件运动速度(m/s): 未提供
- 产品大小: 500*300*100mm

② 项目验证

① 方案布局图



系统布局示意图

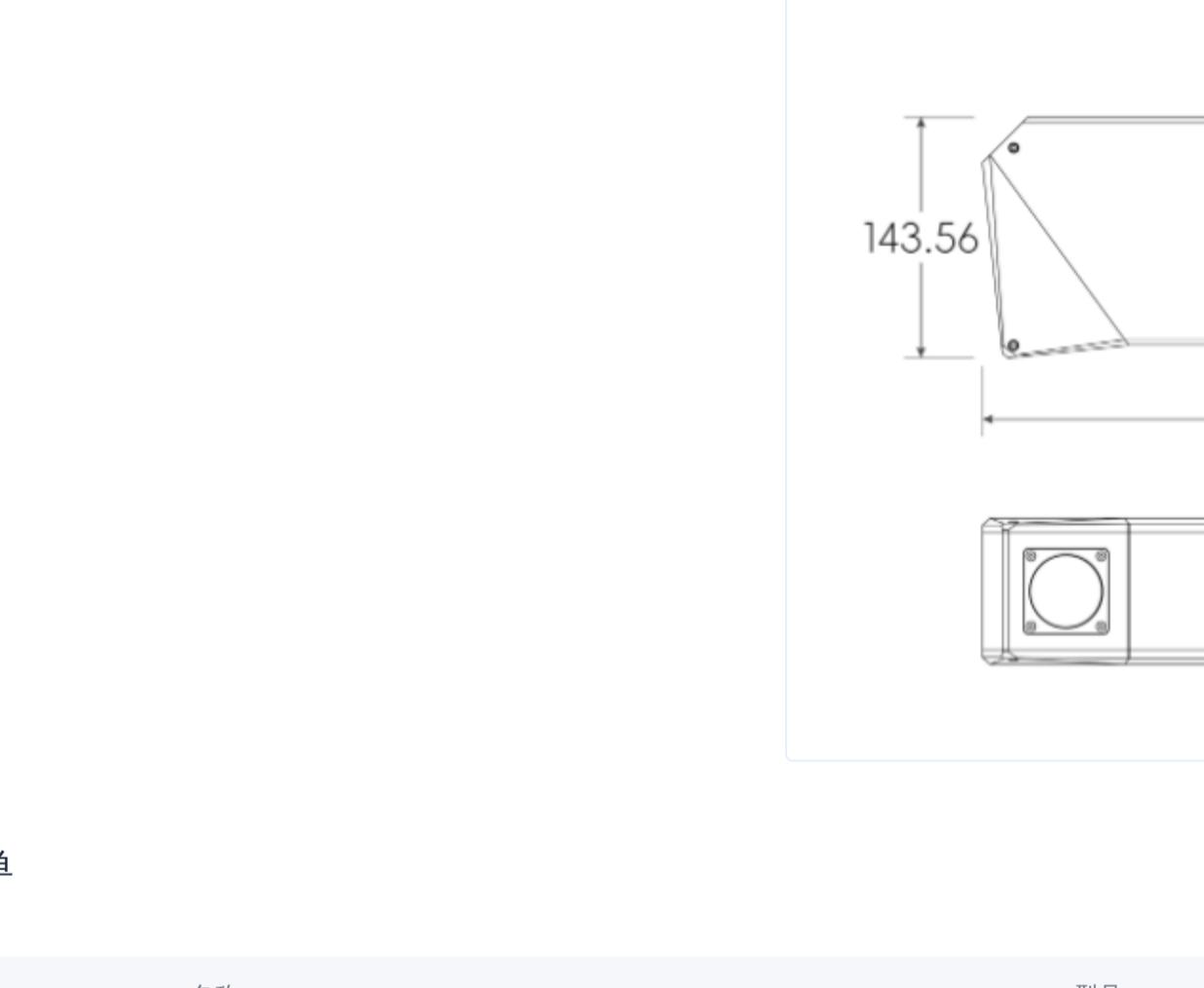
② 检测流程图



检测流程图

③ 相机选型与参数

相机工作距离示意图



Z(工作距离) = 2250mm, X(视野宽度) = 1950mm, Y(视野长度) = 2250mm, Y(视野大小) = 1500mm

核心参数表

参数项	参数值
型号	DLS2000R-H
相机类型	3D结构光相机
中场视野	2250*1950
相机精度	1.0mm@2m
采集时间	2

④ 评估结果&注意事项

① 现场环境

① 风险点

环境光线干扰可能导致3D点云噪点增加

④ 解决方案

安装遮光罩并启用表面平滑算法

① 相机安装

① 风险点

相机标定误差影响定位精度

④ 解决方案

使用高精度标定板并执行多角度标定

① 物料一致性

① 风险点

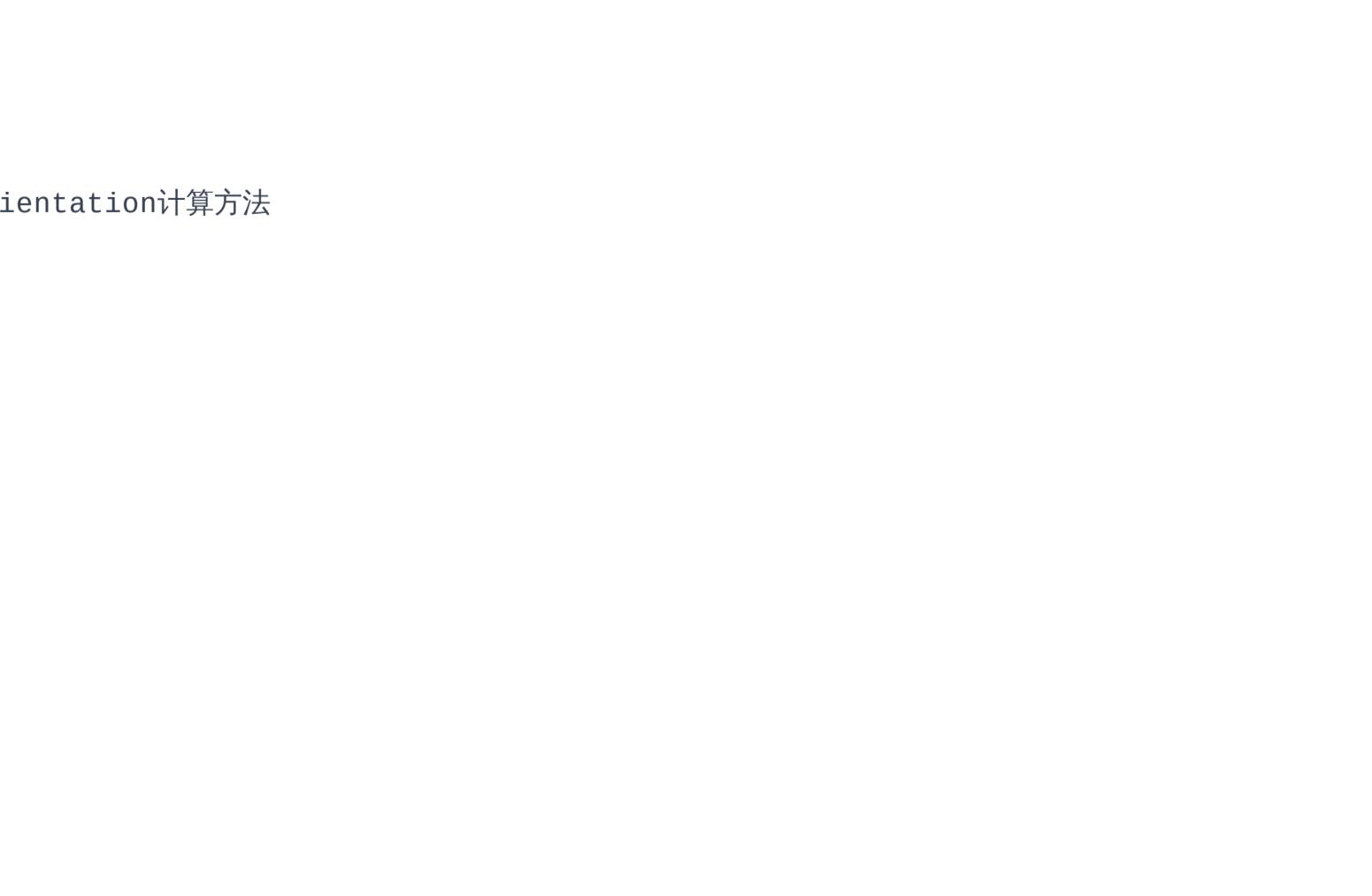
不同批次工件表面反光特性差异

④ 解决方案

启用动态曝光补偿和镜面反光补偿算法

④ 配置清单

① 系统构成



系统硬件配置示意图

相机个数 = 2



8xM5 V8.4

143.56

519.3

190

110

40

60

8xM5 V8.4

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89

89