

机器人应用

基于机器视觉 汽车转向节分拣

本项目针对汽车转向节生产线中机器人下料抓取定位不准的问题，开发了基于视觉识别的定位系统，实现了识别转向节型号及抓取位置定位。

系统识别定位时间短（小于500ms），定位精度高（小于1mm），完全满足生产需求。



当前模板号
10

运行 调试

服务器启动监听成功!
客户端连接成功!

TakePictures
0.861077, -0.664138, 0.973613, 328.669, 11.027, 181.350, 10
REV_OK

TakePictures
0.861077, -0.664138, 0.973613, 328.669, 11.027, 181.350, 10
REV_OK

TakePictures
0.861077, -0.664138, 0.973613, 328.669, 11.027, 181.350, 10
REV_OK

机器人位置

X :	882.41 mm
Y :	-791.86 mm
Z :	924.44 mm
EZ :	134.72 °
EY :	-3.33 °
EX :	168.25 °
q1 :	0.01272
q2 :	0.38553
q3 :	0.91655
q4 :	0.10556

