



**台達電子工業股份有限公司**  
**機電事業群**

33068 桃園市桃園區興隆路 18 號

TEL: 886-3-3626301

FAX: 886-3-3716301

\* 本型錄內容若有變更，恕不另行通知



創 變 新 未 來

# 工業機器人視覺引導軟體 ( 機器人及運動系統專用 ) **DIASion VGR**



優異的工業機器人和運動系統專用視覺引導運算軟體

[www.deltaww.com](http://www.deltaww.com)

## 產品特點

### 工業機器人和運動系統視覺引導專用軟體

- 直觀、友善的操作介面：靈活的程序命令，便於設置和操作
- 動態多專案流程圖：簡易的流程設定，可依據客戶使用情境進行客制化流程設定
- 自動機器人定位演算法：加工角度改變時，可自動校正避免 XY 軸誤差
- 快速調校功能：視覺自動標定，減少前置設定作業時間
- GigE 工業攝影機介面：支援 0.3M~12M 解析度標準 GigE 工業相機
- 高度靈活性：可實現彈性多工引導流程編輯及擴充，更貼近客戶需求之情境
- 對位平台應用：同時支援對位平台應用情境，可取得並輸出補償數值進行高精度的平台修正，對位精度最高可達 0.01mm
- 機器人支援性：除了台達 SCARA 機器手臂，同時支援 EPSON、YAMAHA 以及 ABB 進行自動標定

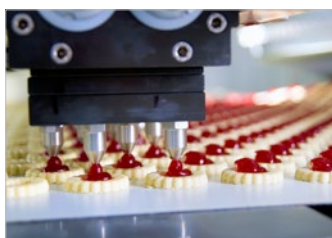
## 機器人引導軟體及相機規格

### 軟體

機器手臂 / 視覺應用	<ul style="list-style-type: none"><li>• 操作方式 A：使用單個固定相機取像，執行機器人夾取 / 補償</li><li>• 操作方式 B：將單個相機安裝于機器人 J2 軸上，通過即時取像進行夾取 / 補償</li><li>• 操作方式 C：將單個相機安裝于機器人 J4 軸上，通過即時取像進行夾取 / 補償</li><li>• 操作方式 D：使用兩組固定相機取像，執行機器人夾取 / 補償</li><li>• 自訂操作：在一個專案中使用多種操作方式來完成各種應用</li></ul>
對位平台 / 視覺應用	<ul style="list-style-type: none"><li>• 操作方式 A：搭配雙攝影機同時拍攝兩點，實現物件對位補償</li><li>• 操作方式 B：搭配四支攝影機同時拍攝四點，實現物件對位補償</li></ul>
標定演算法	<ul style="list-style-type: none"><li>• 全自動校準</li><li>• 4 點手動校準</li><li>• 9 點手動校準</li><li>• 鏡頭失真校準 / 攝影機傾斜校準</li></ul>

## 應用領域

食品包裝



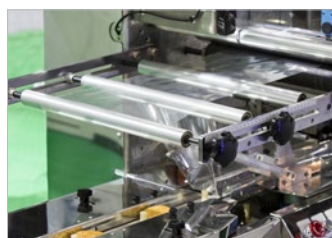
電子製造



物流

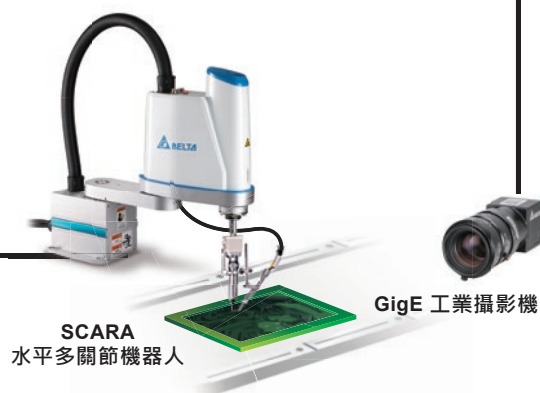


成品包裝



## 系統架構 機械手臂應用

台達機器手臂引導專用軟件  
**DIAVision VGR**



## 對位平台應用

台達機器手臂引導專用軟件  
**DIAVision VGR**



PC-Based  
機器視覺控制器  
(包含軸控)



1 2 3 4  
GigE 工業攝影機 GigE 工業攝影機 GigE 工業攝影機 GigE 工業攝影機

