

ESPECIFICAÇÕES DO PRODUTO

Software Adept Sight
 • Adept Sight Vision
 Kit para montagem da câmera
 Câmera com interface FireWire,
 res. de 640 x 480 com lentes 16mm
 Cabo FireWire (10m)
 Tutorial e exemplos de calibração

REQUISITOS DE HARDWARE

Intel Pentium 4 ou AMD, 2GHz ou superior
 Memória do sistema 256MB
 Porta FireWire IEEE 1394
 Ethernet (10/100/1000)
 Porta USB
 Resolução mínima 800 x 600
 Controlador SmartController CX ou AIB

REQUISITOS DE SOFTWARE

Windows XP SP2
 Windows 2000 SP4
 Adept Desktop 4.2
 (incluso no CD-ROM AdeptSight)
 Windows .NET Framework 2.0
 (disponibilizado com o Adept Desktop)

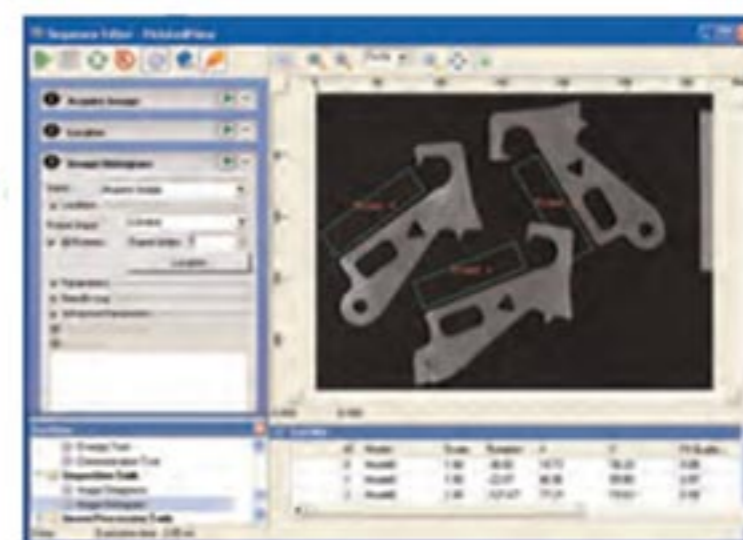
REQUISITOS DO CONTROLADOR

• V+ 16.3C3 ou superior para sistemas com Adept SmartController
 • MicroV+ 2.2C para Adept Cobra i600 / i800

ADEPT SIGHT AT - A - GLANCE



FIREWIRE CAMERA



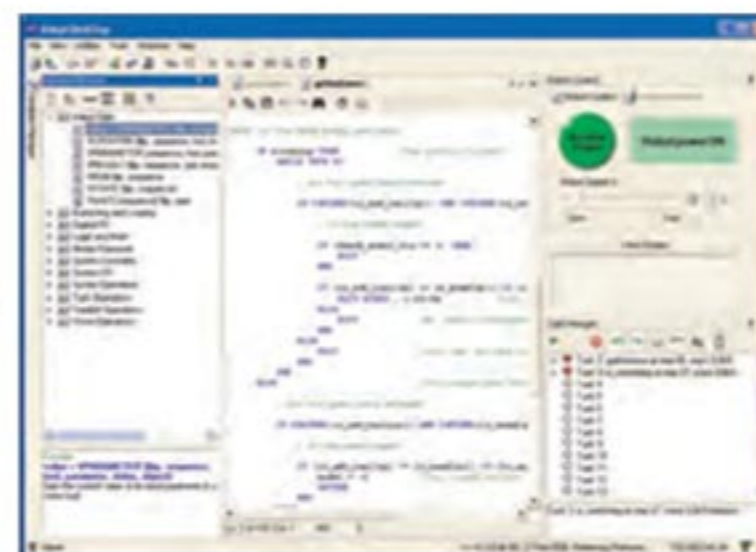
ADEPT SIGHT



ADEPT COBRA I SERIES



ADEPT SIGHT AND ADEPT DESKTOP



ADEPT DESKTOP

ADEPT SMARTCONTROLLER CX



O Adept Sight possibilita a rápida e fácil instalação de guidance por visão e inspeção visual através de uma ferramenta baseada em PC que já vem pronta para todos os sistemas Adept. A simplificada interface gráfica permite que novas aplicações sejam desenvolvidas de maneira rápida e precisa.

Sistemas de visão irão lhe auxiliar a lidar com peças pequenas, tolerâncias baixas, além de melhorarem a qualidade dos seus produtos sem a necessidade de programações complexas ou o desenvolvimento de ferramentas adicionais. O AdeptSight facilita a instalação mesmo nas situações mais complexas, graças aos seus robustos algoritmos de visão, que toleram pouca iluminação, ruídos e interferências.

TORNE O DESENVOLVIMENTO E USO DAS APLICAÇÕES COM VISÃO MUITO MAIS SIMPLES, RÁPIDAS E PODEROSAS

- Aumente a performance, facilidade e eficiência de suas aplicações
- Reduza complexidade e tempo de desenvolvimento
- Rápido retorno do investimento
- Atende aos padrões da indústria
- Compatível com outros produtos de visão da Adept
- Soluções de excelente custo benefício

CARACTERÍSTICAS

Rápida e precisa localização de objetos

- Object finding (busca automática por objetos no campo de visão)
- Função auto-teach (aprende forma de novos modelos) e coleção de modelos editáveis
- Processamento múltiplo simultâneo - localize e inspecione diferentes objetos ao mesmo tempo
- Avançada diferenciação entre objetos similares
- Repetibilidade de imagem: 1/40th / pixel
- Repetibilidade de rotação: 0.01°

Capacidades avançadas de inspeção

- Inclui ferramentas de inspeção como Blob Finder, Calipers, Edge Locators e Finder tools
- Extensa gama de ferramentas para processamento de imagem
- Opção com cor possibilita o processamento de cores em grande parte das ferramentas de inspeção
- Sistema de posicionamento que automaticamente referencia a posição de outras ferramentas
- Sistema de filtro de resultados simplifica o setup de ferramentas

GUIDANCE POR VISÃO E CALIBRAÇÃO

Desenvolvimento de aplicações

- Ambiente de desenvolvimento intuitivo e amigável
- Aplicações de visão também podem ser criados em um ambiente de desenvolvimento integrado como o Microsoft Visual Studio
- Informações sobre a aplicação podem ser salvas em forma de projetos, que permitem a importação/exportação entre sistemas
- Integração com V+ ou MicroV+ para controle total do processamento de visão
- Suporte para vários níveis de acesso e logs

Calibração

- Calibração precisa da câmera, robô e esteira (em aplicações com suporte a esteira em movimento)
- Guias/Wizards intuitivos de calibração não exigem prévio conhecimento do usuário
- As opções de calibração suportam diversos tipos de montagem de câmera (braço, ferramenta, acima do robô, etc..)

Conveyor Tracking - acompanhamento de esteira em movimento

- Opcional com alta performance no acompanhamento de esteira em movimento, comunicando-se com até 4 controladores Adept SmartController CX

Sistemas robóticos totalmente guiados por visão

- Pacote simplificado incluindo ferramentas, software de visão, câmera, lente e acessórios
 - Produto desenvolvido exclusivamente pela Adept, que desfruta do mesmo serviço já conhecido para os robôs
-