

RCXiVY2+ System

製品ラインナップ

ロボットビジョンRCXiVY2+

RCX320/340用

ヤマハだから実現した
ロボット一体型ビジョンシステム。
不定形物のトラッキングにも最適な
プロブサーチ機能搭載。



簡単

電源入れて最短8分で
セットアップ完了!
オートキャリブレーションで
ラクラク設定。

高機能

500万画素対応でさまざまなワークに
対応可能。
コンベアトラッキングは
100CPM達成でスループット向上。

安心

カメラでの画像取り込みから、
グリッパやロボットの動作まで、
トータルサポートが可能。
ロボットメーカーならではの
安心サポート体制。

「iVY2」から「RCXiVY2+」に
置き換えを検討しているお客様へ

iVY2で認識できていたワークは、RCXiVY2+でも取付位置を変えず同条件で検出することができます。そのため再度ワーク評価を実施する必要はありません。但し、露光時間や絞りなどの微調整が必要になる場合があります。また、カメラの取付穴位置が変更になっているため、取付部分のプレートは変更が必要です。

カメラ 40万～ 500 万画素まで対応	登録可能品種 254 品種にアップ	サーチ時間短縮 約 50% 削減	使用可能ケーブル長 15 m まで延長可能	モニタリング モニタ 出力機能 を搭載
---	---------------------------------------	--------------------------------------	---	---

※時間はワークによって異なります。

RCXiVY2+ システムなら、こんな悩みを解決できます

■ ティーチングの工数を減らしたい

ロボットのティーチング作業は手間と時間がかかるものです。RCXiVY2+ システムはいわば「ロボットの目」。最終的な細かい位置決めが自動化でき、従来必要だったティーチング時間を大幅に短縮できます。

■ 位置決め機構を簡略化したい

多品種・少ロットがますます増える傾向にある中、品種が増えると位置決めなどの段取りを変える手間も大きくなります。位置決め用治具の製作、管理、交換作業などのコストも RCXiVY2+ システムで大幅に低減可能です。

■ ランダムなワークを扱いたい

「パーツフィーダーから直接ワークを置きに行く」、「パレット内にあるワークを掴んでそのまま搬送」などの動作も、RCXiVY2+ システムの位置検出機能を使えば簡単に実現できます。

■ コンベアで流れるワークをピックアップ

RCXiVY2+ システムはコンベアトラッキングにも対応。エンコーダからの信号により流れるワークの位置を継続して認識。コンベアを止めることなく、ワークのピックアップができます。

■ 困ったときの相談先がわからない

市販画像処理装置とロボットの組み合わせでは画像をうまく取り込めない、データの書き込みがうまくいかない、位置がズれるなど様々なトラブルが発生しがちです。そんなときもヤマハの iVY2 システムなら大丈夫。カメラでの画像取り込みからロボットの動作まで、トータルにサポートいたします。

RCXiVY2+ でできること

<ul style="list-style-type: none"> ● ラフに取った製品の位置決め ● コンベアを流れてくる製品に追従 ● ランダムに並んだ製品を探して取る 	<ul style="list-style-type: none"> ● ラフに固定された製品の位置決め ● 表裏判定 ● OK/NG 判定
--	---

POINT 1

不定形物（食品・衣料品など）を高速位置検出可能

ブロボサーチ機能

工業製品に比べ、形やサイズにばらつきの大きな食品や衣料品などのピッキング、有無検査、多数ワークの高速カウントなどに最適です。エッジサーチの2倍～10倍の速度でワーク検出が可能です。



POINT 2

有無検査や多数ワークカウントに最適

アプリケーション例

- 基板上の電子部品の有無検査
- パッケージ内の付属品の有無検査
- ケース内のボトルなどの数量カウント
- 食品ラベルの有無検査
- パーツを固定しているネジやワッシャーの有無検査
- 穴あけ加工の穴の確認
- 電子部品のカウント

※条件によっては対応不可の場合もございます。

POINT 3

重なり排除が可能

重なっているワークを認識し、サーチ対象から除外することが可能です。

POINT 4

サーチ時間を最大45%短縮

高性能カメラ採用、カメラフレームレート向上、CPU能力向上により、
分解能を向上しつつ8%から45%サーチ時間が短縮されました。



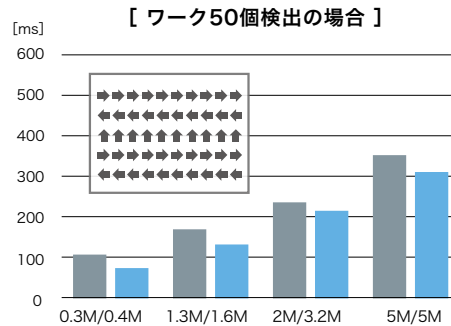
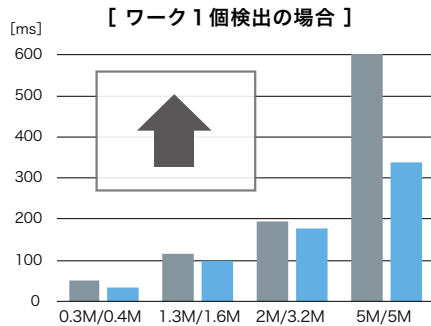
CMOSカメラ

カメラ画素数向上

カメラフレームレート向上

CPU能力向上

サーチ時間の比較



サーチ時間

最大45%短縮

■ 従来品 iVY2
■ NEW RCXiVY2+

POINT 5

速度重視の位置検出

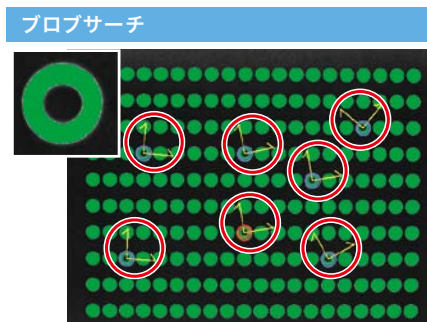
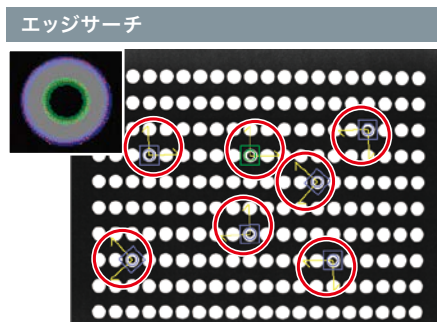
エッジサーチとプロブサーチのサーチ速度を比較すると2倍～10倍の速度で検出可能です。
速度重視な位置検出に最適です。

サーチ速度

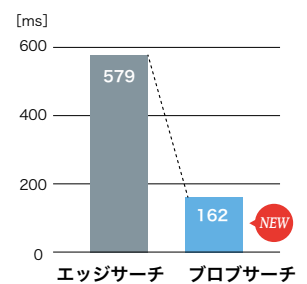
最大10倍UP

エッジ/プロブサーチ比較

※ドーナツ形状のみを検出



【サーチ速度比較】



POINT 6

コード認識機能

QRコード、データマトリックス、バーコードなどのコード認識を行えます。
トレーサビリティ管理の他、ワークの仕分け、シーリングの軌跡変更など、コードの内容に応じ
動作を変更させるアプリケーションにも最適です。
別途ハンディターミナルやコードリーダーを購入する必要はなく、面倒な通信制御も不要です。

【対応コード】

- ・QRコード
- ・データマトリックス
- ・バーコード (JAN/EAN-13 JAN/EAN-8 ITF NW7 CODE39 CODE128)

※読込文字数は255文字まで。英数字、記号のみ対応。(ひらがなや漢字等の2バイト文字は不可)



自動画像保存機能 / 履歴画像機能

画像を自動的に保存し、外部モニターで簡単に確認することができます。

運転時やデバッグ時に撮像画像を過去に遡って確認したい、トレーサビリティ目的で画像を保存したいなど到大変便利です。

自動画像保存機能

画像を USB メモリに自動的に保存できます。USB 接続可能な SSD や HDD も利用可能です。

【パラメータ】

画像保存モード	全画像 / NG 画像 / 無効
画像サイズ	フル / 縮小 (320×240pix)
上書き保存	無効 / 有効 (有効時は古い画像から削除)

【保存可能数】メモリサイズ 128GB の場合の保存数

カメラ画素数	画像サイズ	保存可能数
40 万画素	0.4MB	327680
160 万画素	1.6MB	81920
320 万画素	3.2MB	40960
500 万画素	5.0MB	26214
縮小時	0.08MB	1638400

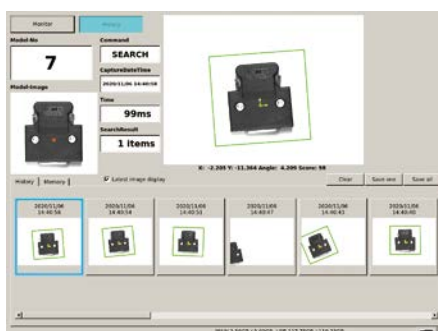


保存可能数 = メモリサイズ / 画像サイズ
128GB メモリの場合 160 万画素カメラで 81920 枚
サイクルタイム 3 秒なら、68 時間分保存可能

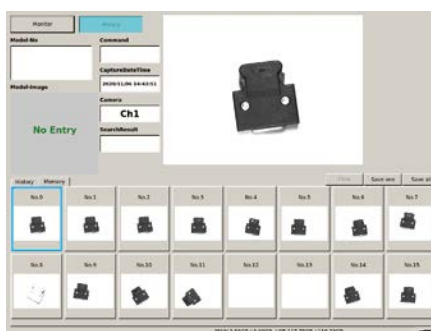
履歴画像機能

外部モニターにサーチ時の画像を表示できます。USB マウスを接続し、過去に遡って画像とサーチ結果を確認することが可能です。

過去のサーチ画像、結果を確認



メモリ (No0~15) の画像を確認



【保存可能数】

カメラ画素数	画像サイズ	保存可能数
40 万画素	0.4MB	1250
160 万画素	1.6MB	312
320 万画素	3.2MB	156
500 万画素	5.0MB	100

履歴画像用領域 500MB
履歴可能な画像枚数 = 500MB / 画像サイズ

複数台カメラ接続

HUB 経由で最大 8 台のカメラを接続でき、コード認識用カメラの追加など、さまざまなアプリケーションに対応可能です。

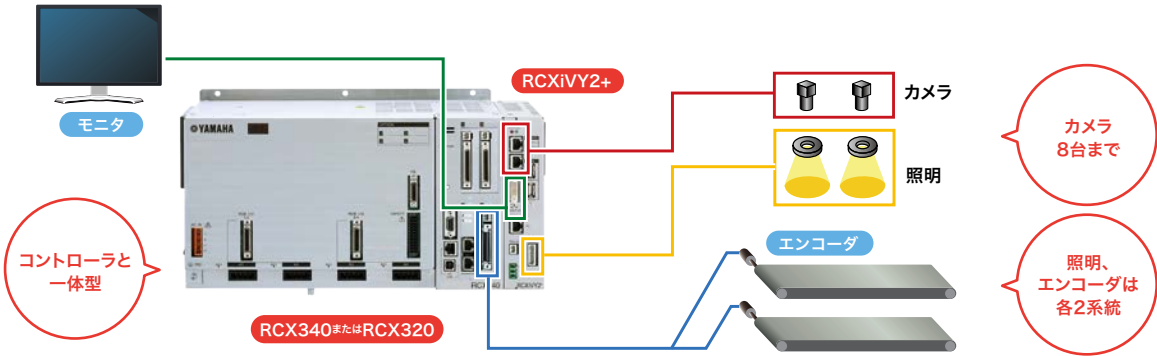
【カメラ 3 台のアプリケーション】

- ①ワークの補給位置を下向きカメラで補正
- ②上向きカメラでワークの位置決めや角度を補正
- ③置く位置を下向きカメラで補正

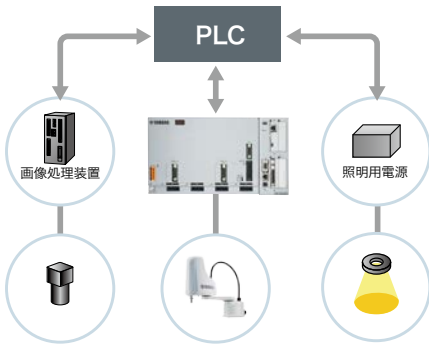


POINT 9

ロボットコントローラと一体型



一般的なロボットビジョン

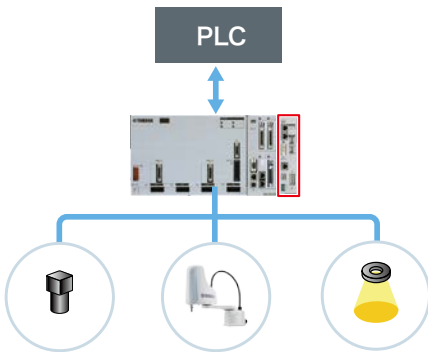


- 1 ロボット座標との合致調整が大変
- 2 カメラが移動する場合の補正計算が必要
- 3 通信時間によるカメラとロボットの動作ズレ
- 4 通信形態のすり合わせが必要

✗

- ・ 取り扱いが難しい
- ・ 実際に使って苦勞した
- ・ 導入・立ち上げにコストがかかる
- ・ 困ったときの問い合わせ先がわかりにくい

RCXiVY2+システム

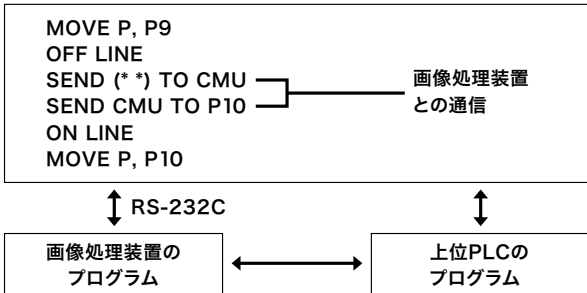


- 1 簡単キャリブレーション機能搭載
- 2 カメラが移動しても座標は自動補正
- 3 専用バスラインで高速接続
- 4 コントローラ内蔵で一元操作
- 5 豊富なロボットラインナップ全機種対応

○

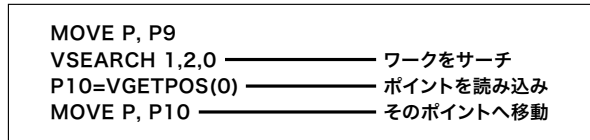
- ・ とにかく簡単！
- ・ 簡単なので様々な用途に有効
- ・ 工数短縮でコストダウン
- ・ ヤマハがトータルにサポート

一般的なロボットビジョン



カメラとロボットが別プログラム

RCXiVY2+システム



- POINT
- 通信タイムラグなし
 - わずか数行でOK
 - シンプルでわかりやすい

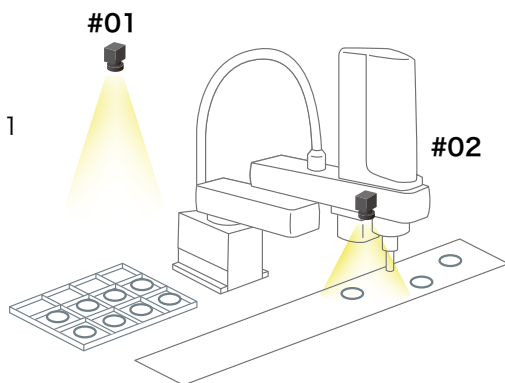
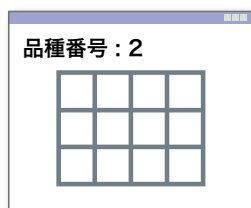
ロボットプログラムのみで一括制御可能

VSEARCH ... 指定したカメラで任意の品種をサーチする

サーチに使用するカメラや品種、使用するキャリブレーションデータなどがコマンドひとつで切り替え可能。

VSEARCH 1, 2, 1

- ・カメラ番号：1
- ・品種番号：2
- ・キャリブレーションデータ：1



VSEARCH 2, 3, 2

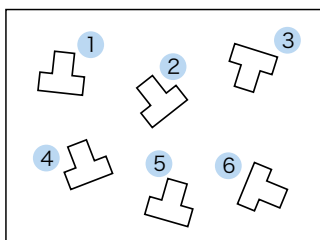
- ・カメラ番号：2
- ・品種番号：3
- ・キャリブレーションデータ：2



VGETPOS ... 検出したワークの座標を取得する

サーチした結果は、そのままダイレクトにポイント座標に代入可能です。

```
VSEARCH 1, 2, 1    ... ワークを検出
N = VGETCNT       ... 検出個数を代入
FOR J = 0 TO N-1
  P[J] = VGETPOS (J) ... ワーク座標を取得
NEXT J
```



- VGETPOS (0) → ① の座標
- VGETPOS (1) → ② の座標
- VGETPOS (2) → ③ の座標
- VGETPOS (3) → ④ の座標
- VGETPOS (4) → ⑤ の座標
- VGETPOS (5) → ⑥ の座標

* VGETPOS に代入される順序は、1) スコア順、2) X座標、3) Y座標から選択可

LVOLUME ... 照明の光量を0~100%で指定

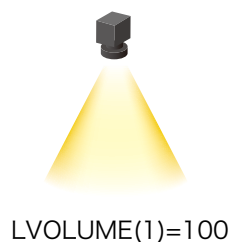
サーチ時の照明の明るさもコマンドひとつで変更可能。照明条件を変更しての再サーチも簡単です。

サーチしてワークが検出できなかった場合に照明の明るさを変えてリトライしたい。そんな時も、RCXiVY2+ならロボットプログラムだけで簡単に対応可能です。

・照明1を10%に



・照明1を100%に



LVOLUME(1)=80

VSEARCH

↓ NG

→ OK

LVOLUME(1)=100

VSEARCH

↓ NG

→ OK

LVOLUME(1)=60

VSEARCH

↓ NG

→ OK

エラー処理

次の処理へ

POINT 10

簡単3ステップのワーク登録

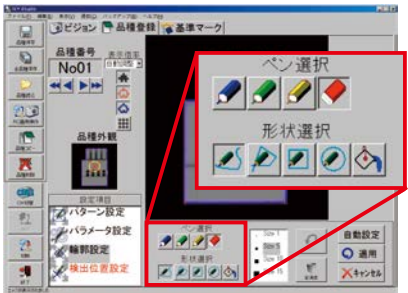
画像の取り込みから3ステップで登録完了。

所要時間
最短
約3分


<p>STEP. 1</p> <p>画像を取り込む</p> <p>カメラの視野にワークを入れ、取り込み範囲を指定します。</p> 	<p>STEP. 2</p> <p>輪郭を設定</p> <p>自動的に輪郭が抽出されますので、必要な輪郭をペンツールで塗りつぶします。</p> 	<p>STEP. 3</p> <p>検出位置を登録</p> <p>マウスで検出位置を指定。どこでも任意に設定可能です。</p> 	<p>サーチ結果</p> 
--	---	--	---

POINT 11


シンプルな操作でワークの判定が可能




[使用例]



輪郭設定ペン
自動検出されたエッジのうち、利用したい部分を塗ります。



必要領域ペン
サーチの際に利用するエッジのうち重要視したい部分を塗ります。






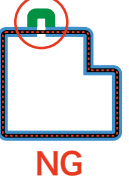

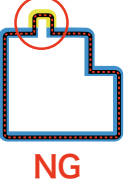
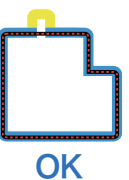


不要領域ペン
サーチの際にエッジがあって欲しくない場所を塗ります。

・輪郭設定ペンの使用例

一部分だけ形状が異なるワークを区別して認識したい場合や、表裏判定を行う場合など、必要領域ペン/不要領域ペンを組み合わせて輪郭を塗り分けるだけで検出が可能です。

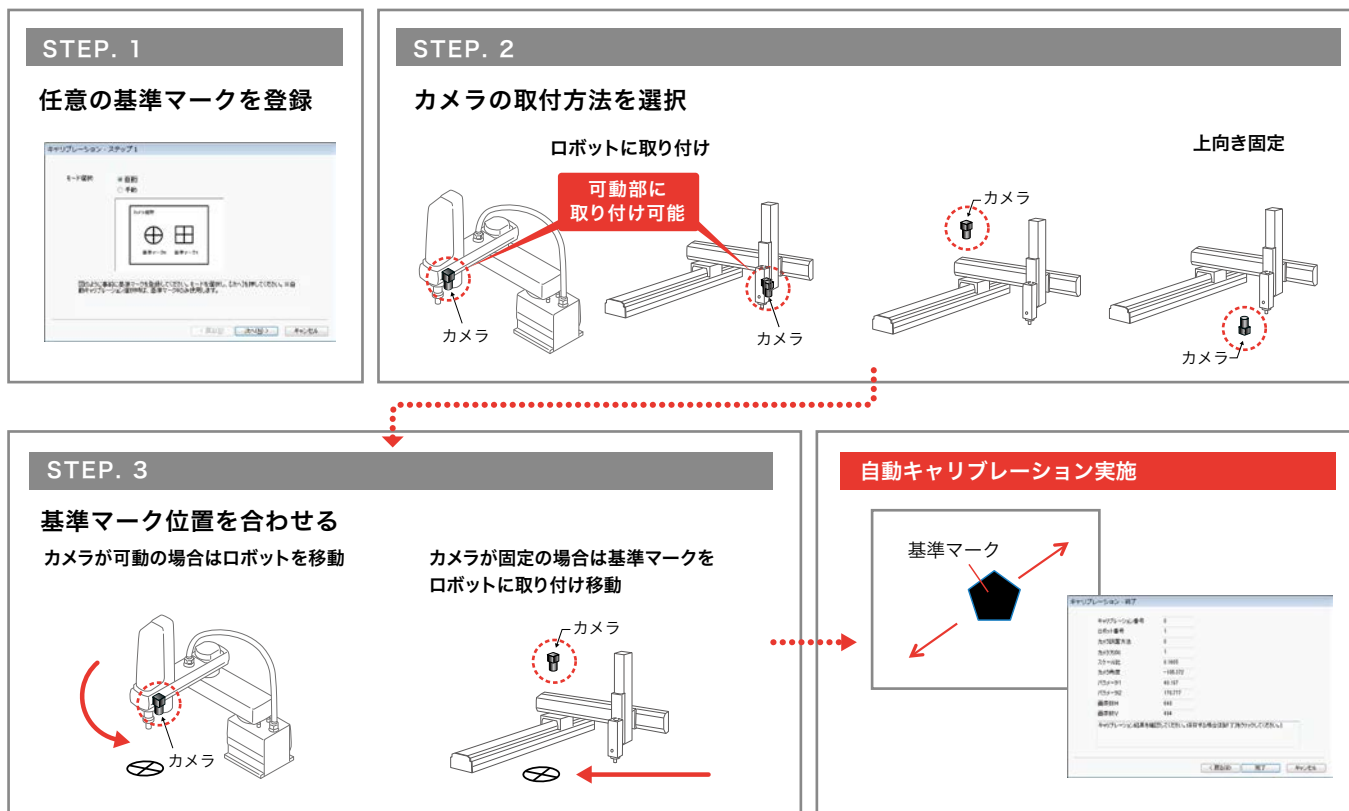
検出結果

 青 : 通常の輪郭設定 すべての輪郭を同等に扱います。	 OK	 OK
 緑 : 必要領域設定 青い部分のサーチに加え、さらに必要領域として「緑」で塗られた部分を重要視して判定します。	 OK	 NG
 黄 : 不要領域設定 不要領域として「黄」で塗られた部分にエッジが検出された場合は減点します。	 NG	 OK

簡単キャリブレーション

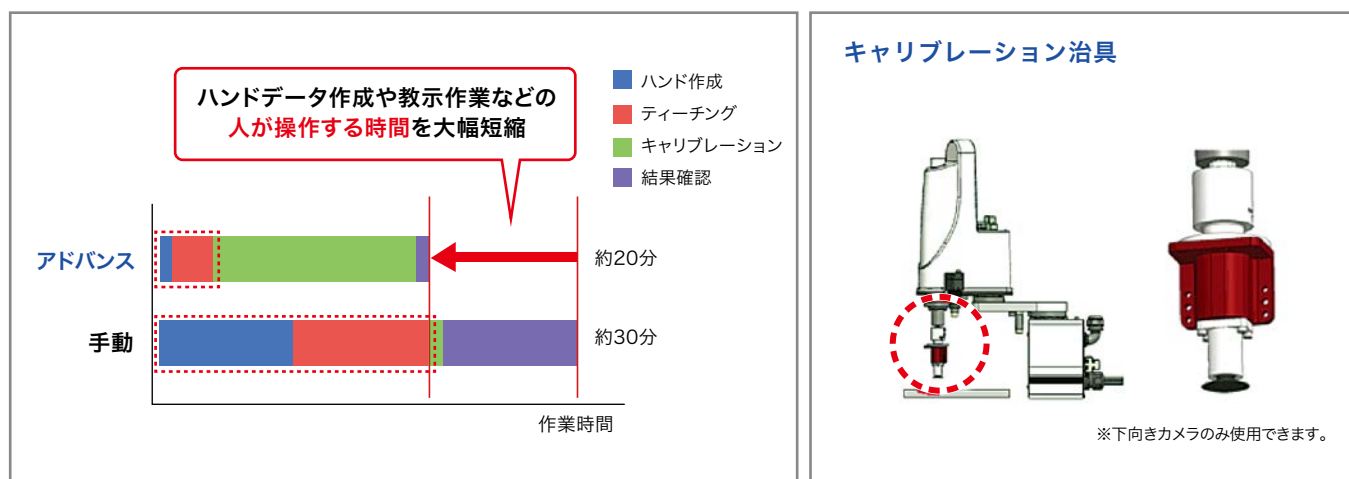
従来の「画像処理装置+ロボット」での組み合わせは、カメラ座標とロボット座標の合致作業「キャリブレーション」に非常に工数がかかっていました。RCXiVY2+ システムでは、ウィザードに従って操作するだけで、簡単かつ短時間で完了します。また、設定位置がズレても、すぐに実行、復旧します。

所要時間
最短
約5分



専用治具でキャリブレーションを自動化

アドバンスドキャリブレーション機能を使い、キャリブレーションを自動化することで、作業スキルによらない高精度なキャリブレーションを簡単に実現できます。ハンドデータの自動生成も行えるため、キャリブレーションにかかる時間を大幅に短縮します。専用治具は標準品（オプションパーツ）なので、設計・製作していただく必要はなく、すぐにお使いいただけます。



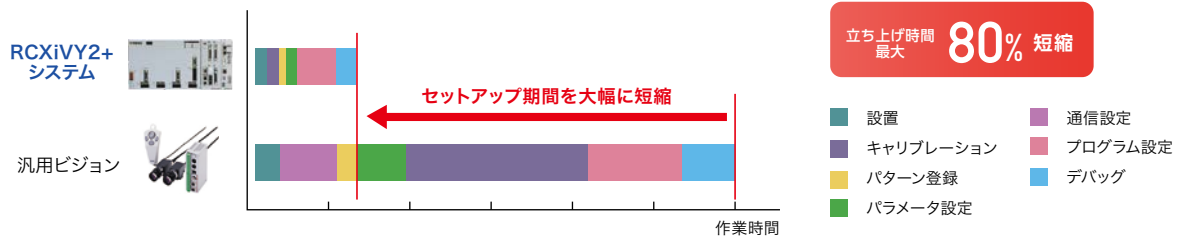
POINT 14

セットアップ時間を大幅に短縮

汎用ビジョンを使用した場合、ロボット座標データとビジョンではフォーマットが異なるため、ロボットコントローラに座標変換プログラムを作成しなければなりません。

RCXiVY2+ システムではロボットコントローラ一体のため、ロボットのポイントデータに一発処理で格納できるため、非常に簡単です。また、カメラ制御、照明制御もロボットプログラムで一元管理できるため、わかりやすく立ち上げ工数も低減できます。

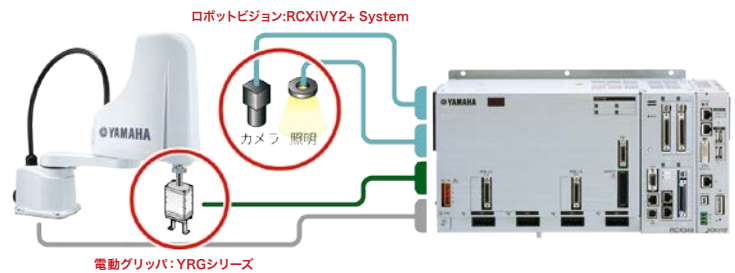
セットアップ時間の比較



POINT 15

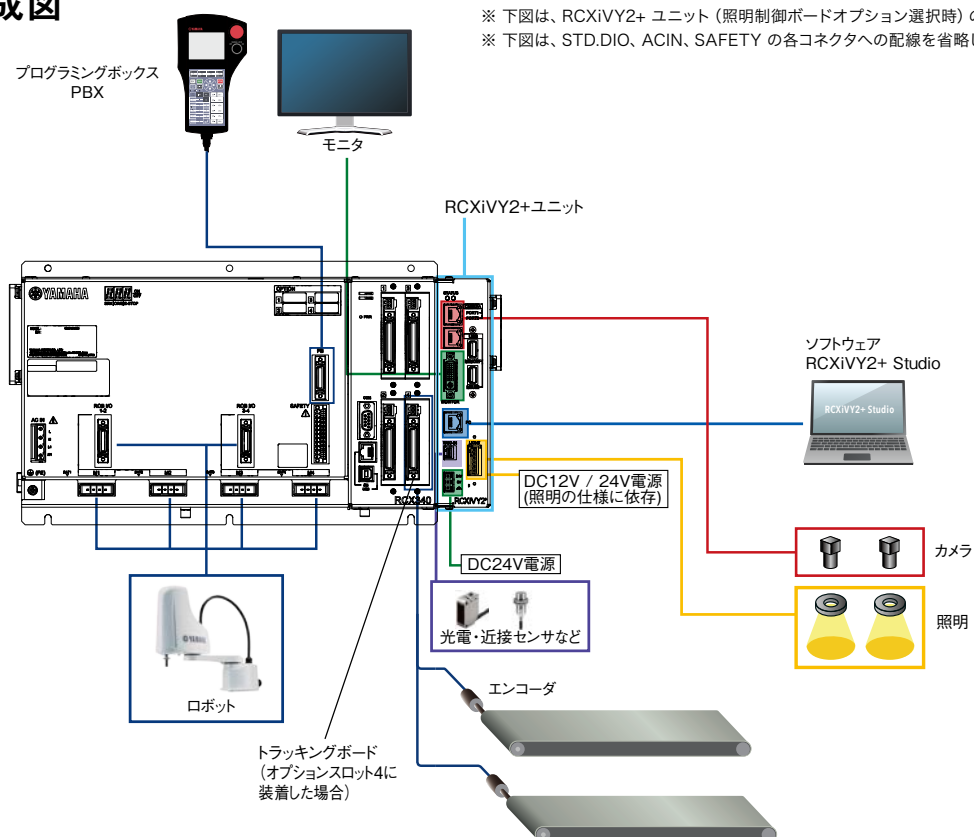
周辺機器との連携が簡単

ロボットもグリッパも照明もひとつのコントローラで一括制御。



POINT 16

システム構成図



※ 下図は、RCXiVY2+ ユニット (照明制御ボードオプション選択時) のシステム構成例です。
 ※ 下図は、STD.DIO、ACIN、SAFETY の各コネクタへの配線を省略して描かれています。

コンベアトラッキング対応

医薬品・化粧品・食品などの高速箱詰め・整列工程・多品種高速搬送に最適。

コンベア上に流れる部品をビジョンカメラで位置や向きを認識しロボットでピックアップします。

プログラム例

① **新CTMOVE** CTMOVE (1),Z=0.0,CTZ=10.0

1コマンドで実行可能

上昇から下降まで
シームレス動作

① ワークの位置を予測し
ダイレクト移動

移動距離短縮

トラッキング開始位置

ワーク吸着位置

コンベア方向

トラッキング開始時のワーク位置

上昇動作命令、ワーク追従動作命令、下降動作命令を一元化

動作条件: YK500XG/搬送質量1kg (ツール・ワーク合算) / 水平移動250mm/垂直移動1mm/コンベア速度100mm/sec

複数ロボット制御でさらに生産効率アップ

RCX340+RCXiVY2+

RCX340

YC-Link/E

トラッキングボード

**4台まで
連結可能**

100CPM/1台×4台
(最大400CPM)

サイクルタイム短縮

スループット向上

プログラムで品種によつての振り分けも
可能になり、さらに生産効率がアップ

1台のカメラの情報を
複数のロボットで共有可能

2台のロボット制御で下流ロボットでの
取りこぼし処理にも対応

POINT 19

登録可能品種数 254 品種

品種番号を変更するだけで、段取り替え完了で、段取り替えがラク。

254種(0~253)登録可能



POINT 20

モニタ出力を搭載

運転状況をモニタリング

キャリブレーション設定中や自動運転中のサーチ状況をモニタリング可能。

出力内容

- ・ 選択品種 / 撮像画像
- ・ サーチ結果
(位置・スコア・スケール)
- ・ 実行したコマンド
- ・ コマンドに要した時間

出力方法

- ・ DVI-I (デジタルモニタ / アナログモニタ対応)

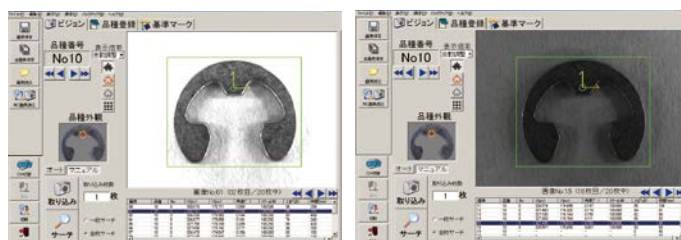


POINT 21

低照明でも高精度サーチ

エッジサーチエンジン搭載

外部環境の影響を受けづらく、さまざまなアプリケーションに対応可能。



照明が十分なとき

照明が不十分なときでも正確にサーチ

POINT 22

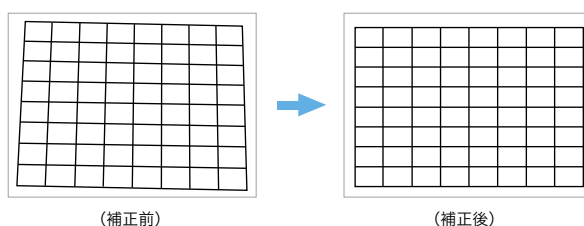
レンズの歪み・カメラの傾き補正機能

搭載精度アップ カメラが傾いた状態で設置可能[※]

視野角が広い場合やカメラを傾いた状態で設置した場合のレンズの歪みやカメラの傾きを補正することができます。

キャリブレーション時に「歪み・傾き補正」を有効にすることで、歪み・傾き補正用のキャリブレーションデータが作成され、こちらを使用して撮像を行うと、撮像した画像が補正されて出力されます。

※約15度まで

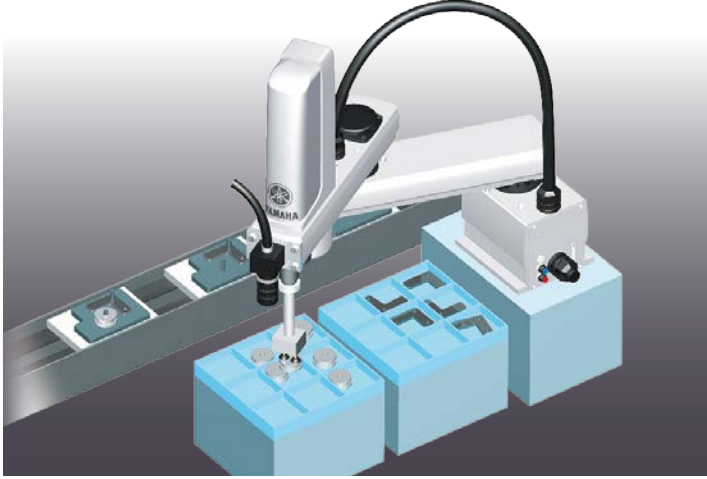


(補正前)

(補正後)

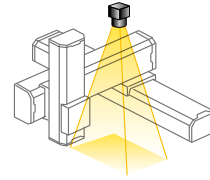
ムービングカメラにも対応

カメラをロボットに取り付けた場合でも、ロボットの動きに合わせて座標を自動変換可能です。

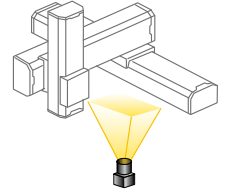


用途に合わせてカメラ位置を選択可能

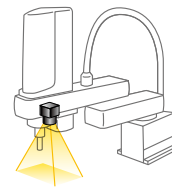
固定カメラ 下向き固定



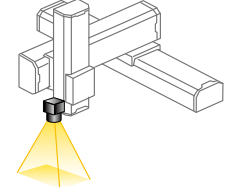
上向き固定



移動カメラ スカラロボット



直交ロボット



カメラが移動しても自動で座標を補正します

使いやすい専用ソフト RCXiVY2+ Studio

サポートソフト「RCXiVY2+Studio」は、キャリブレーションで使用する基準マークやワークの登録（輪郭設定・各種パラメータ設定・読み込み範囲設定など）、バックアップやリストア、動作モニタなど、ビジョンに関わる全てがこれひとつで行えます。

- サーチ試行、品種登録
- 基準マーク登録（キャリブレーション用）
- ワーク登録は254品種まで
- ワークの追加も簡単
- 一度に最大100個のワークを検出可能
- データバックアップ
- プログラム運転中はモニタとして機能



WEBサイト
(メンバーサイト)より
ダウンロード

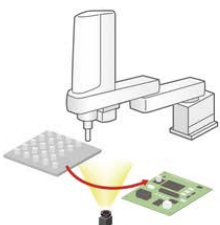
簡単プログラミング

アプリケーションに合わせた最適なモデルでローコストかつ手軽にロボットビジョンシステムを構築できます。

RCX-Studio 2020 プログラムテンプレート機能

◆ 手順に従い操作するだけでプログラムが自動生成

RCX3 シリーズコントローラ用サポートソフト RCX-Studio 2020 には5つのビジョンシステムに関するプログラムテンプレートが搭載されています。



- ビジョンによるパレットピッキング
- ビジョンによる塗布作業
- ビジョンによる掴みずれ補正
- ビジョンによる掴みずれ補正&搭載位置補正
- ビジョンによる掴みずれ補正&搭載位置補正 (マスタなし)



コマンド入力不要で、
プログラム作成時間の
大幅短縮

POINT 26

ヤマハロボットラインナップからフリーチョイス

アプリケーションに合わせた最適なモデルでローコストかつ手軽にロボットビジョンシステムを構築できます。



直交ロボット XY-X



スカラロボット YK-XG/XE



全方位スカラロボット YK-TW



単軸ロボット FLIP-X

※YAシリーズには対応しておりません。

POINT 27

納得安心の事前評価とアドバイス

お客様からワークをお預かりし評価を実施。評価レポートを提出します。

さらに、豊富な実績と評価結果を元にロボットや周辺機器の選定、取付に関するアドバイスやトレーニングを行ないます。

ヒアリング

ワーク預かり

事前評価

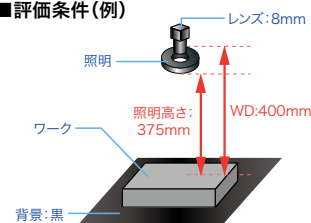
実機テスト

アドバイス
(評価レポート提出)ロボット
トレーニング納入後も
フォロー

事前評価

お客様からワークをお預かりし、評価を実施します。

■評価条件(例)



実機テスト

ビジョンシステムとロボットを組み合わせ、要求仕様を満たせるか検証を行います。

アドバイス

カメラ・レンズ・照明の選定・取付など、事前評価の内容をレポートにまとめ、提出します。



カメラ・レンズ・
照明の選定などの
アドバイス

ロボットトレーニング

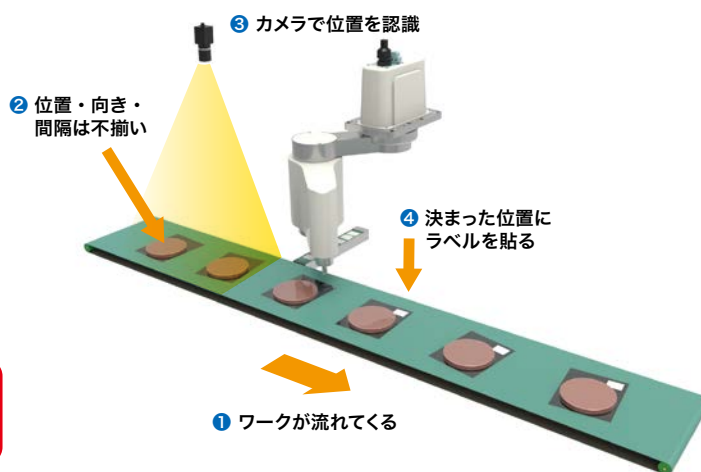
お客様のアプリケーションに合わせた内容でトレーニングを行うことができます。



多様なアプリケーション例

● ランダムに流れてくるワーク

ワーク位置をカメラで認識して、決まった位置にラベルを貼る。品種毎に貼り付け位置も指定可能。

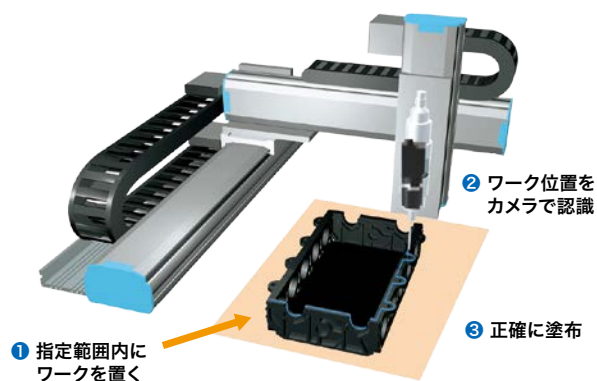


POINT

流れてくるワークの位置や向きが揃っていないなくても同じ位置にラベルを貼付。

● シーリングの位置補正

ワーク形状から置いた位置を正しく認識。品種切り替え時の治具交換（段取替え）が不要に。

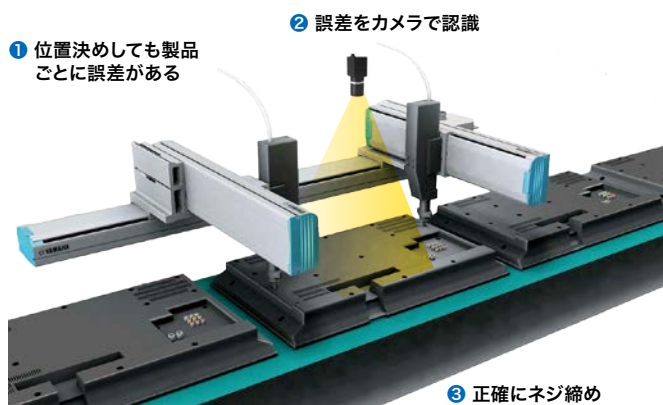


POINT

ワークの形状をカメラで認識して正確な位置にシーリング

● ネジ締めめの位置補正

穴位置にバラツキがあるワークでも、カメラで正確な位置を認識してネジ締めできる。



POINT

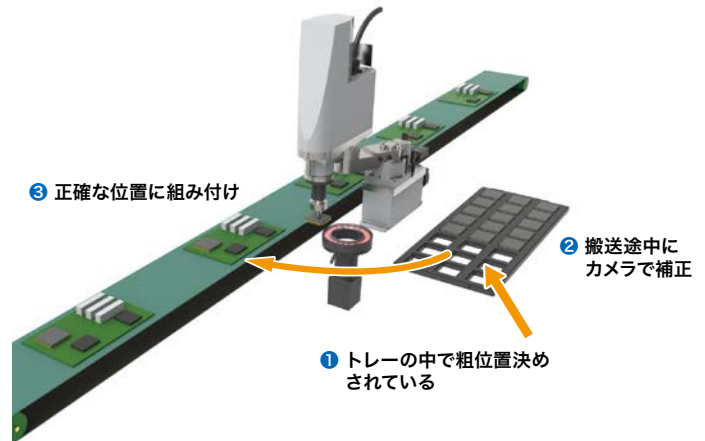
樹脂成型品など、製品精度にばらつきがあっても正確に組立できる

次ページへ続く >>

» アプリケーション例 続き

● トレーからピックして直接組み付け

トレーからワークをピックし、移動途中で位置を補正して直接組み付け。把持し辛いワークのセンタリングに。

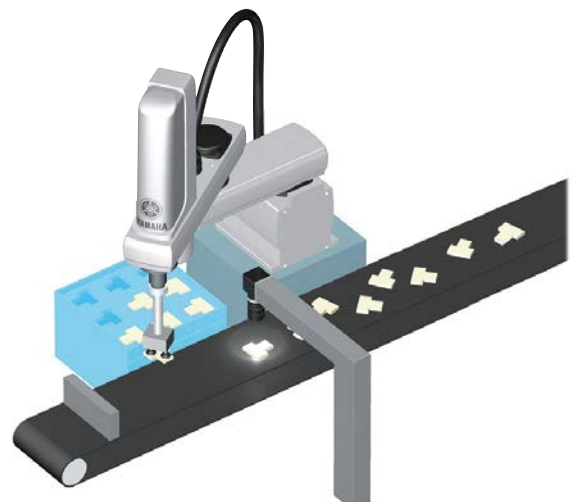


POINT

上向きカメラを使用すると、搬送する途中で位置を補正することができる

● コンベアトラッキング

コンベア上を任意の位置、姿勢で運ばれてくる部品をビジョンカメラで位置や向きを認識しスカラロボットでピックアップ。

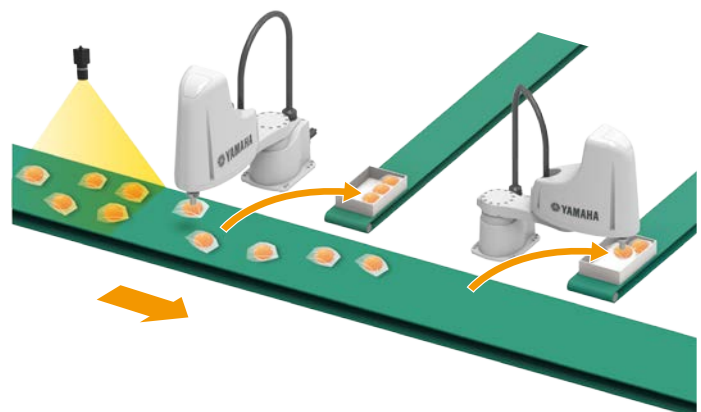


POINT

ティーチングレスでワークをハンドリングでき工数削減

● 食品や衣料品などの不定形物も

形やサイズにバラつきの大きい食品や衣料品などのコンベアトラッキングも可能。



POINT

2台のロボット制御で生産量アップ

RCXiVY2+ System

RCX 3シリーズ
コントローラ用

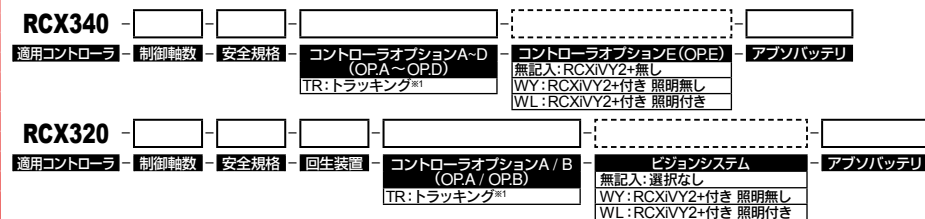
● 画像処理機能付きロボット

ロボット一体型ビジョンシステムだから、
簡単・高性能・安心サポート。
従来のiVY2に新機能が加わりさらに使いやす
くなりました。



主な特長 ▶ P.108

■ 注文型式



各種選定項目の詳細は、
RCX320 ▶ P.650、RCX340 ▶ P.679
にてご確認ください。

※1. トラッキングボードは一枚のみ選択可能です。

■ 基本仕様

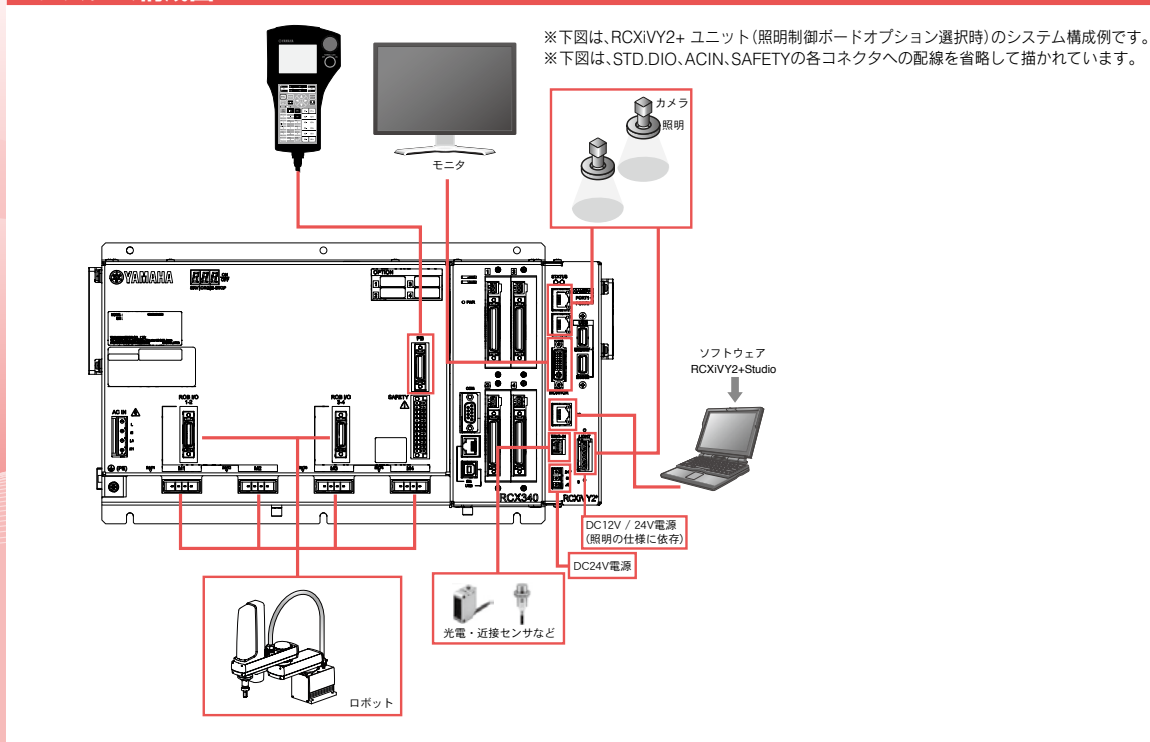
● ロボットビジョン基本仕様

仕様項目		RCXiVY2+ユニット
基本仕様	対応コントローラ	RCX340/RCX320
	画素数	720 (H) × 540 (V) (40 万画素) 1440 (H) × 1080 (V) (160 万画素) 2048 (H) × 1536 (V) (320 万画素) 2592 (H) × 1944 (V) (500 万画素) ^{※1}
	品種設定数	254 品種
	カメラ接続台数	2台 (HUB使用時8台)
	接続カメラ	GigE カメラ PoE: IEEE802.3af 1ch 7W まで
	外部インターフェース	Ethernet (1000BASE-T) ^{※2} USB 2.0 2Ch (5V 2.5W/ch まで)
	外部モニタ出力	DVI-I ^{※3} モニタ解像度: 1024×768 垂直周期周波数: 60Hz 水平周期周波数: 48.4kHz
	電源	DC24V ± 10% 1.5A Max.
	外形寸法	W45 × H195 × D130 (RCXiVY2+ ユニットのみのみ)
	重量	0.8kg (RCXiVY2+ ユニットのみのみ、照明制御オプション選択時)
	使用環境	RCX340/RCX320 コントローラに準ずる
	保存環境	RCX340/RCX320 コントローラに準ずる
	サーチ手法	エッジサーチ、幾何サーチ、プロブサーチ、コードサーチ
画像取込	トリガモード	S/W トリガ、H/W トリガ
	外部トリガ入力	2 点
機能	位置検出、座標変換、ポイントデータ自動生成、歪み傾き補正	
カメラ設置位置	固定カメラ(上、下)、ロボット(Y、Z 軸)のいずれかに固定 撮像対象のワークに対し垂直方向推奨	
設定支援機能	キャリブレーション、画像保存機能、品種登録 ^{※4} 、基準マーク登録 ^{※4} 、幾何登録 ^{※4} 、プロブ登録 ^{※4} 、 コード登録 ^{※4} 、モニタ機能 ^{※4}	
照明制御オプション	照明接続台数	最大2台
	調光方式	PWM 調光制御(0~100%) PWM 周波数62.5kHz/125kHz 切替可 連続光、ストロボ光(カメラ露光に追従)
	照明電源入力	DC12V またはDC24V (2ch 共通、外部より供給)
	照明出力	DC12V 供給時: 2ch 合計40W 未満 DC24V 供給時: 2ch 合計80W 未満

※1. ローリングシャッターのためトラッキングには対応していません。
※2. 設定、モニタに使用

※3. 変換アダプタを使用すれば、アナログモニタも使用可能
※4. RCXiVY2+ Studio による機能(Windows PC が必要)

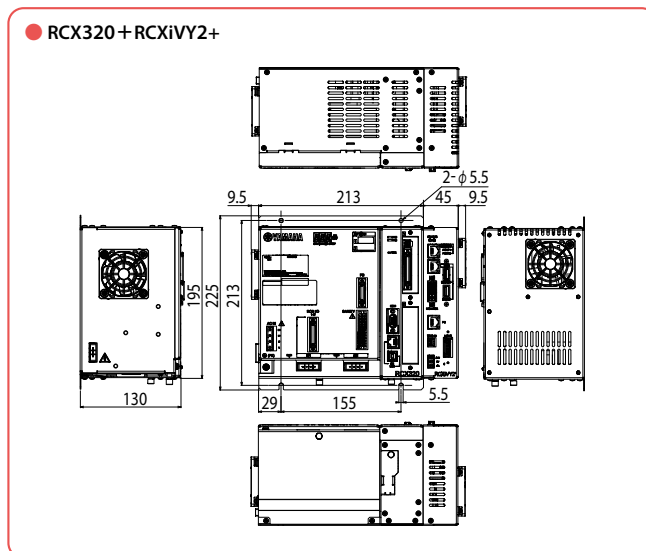
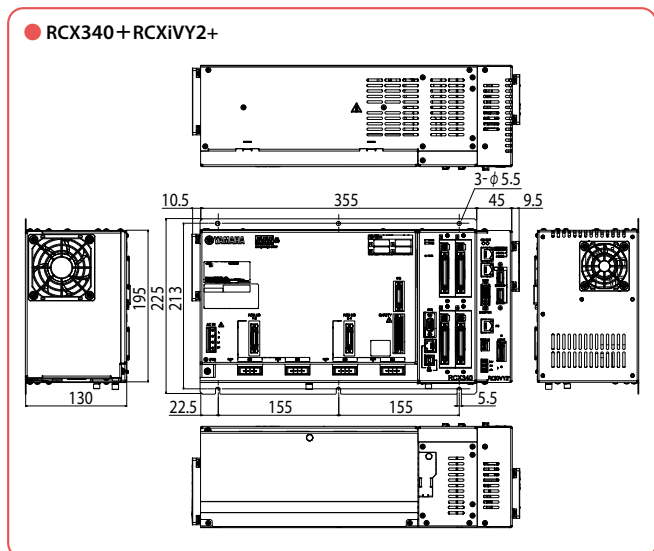
■ システム構成図



● トラッキングボード基本仕様

仕様項目		トラッキングボード
基本仕様	対応コントローラ	RCX340/RCX320
	エンコーダ接続台数	2台まで
	エンコーダ電源	DC5V (2カウンタ合計500mA未満) (コントローラより供給)
	対象エンコーダ	26LS31/26C31相当ラインドライバ (RS422準拠)
	入力相	A、 \bar{A} 、B、 \bar{B} 、Z、 \bar{Z}
	最高応答周波数	2MHz以下
	カウンタ	0 ~ 65535
	逓倍	4倍
	その他	断線検出機能あり

■ 外形寸法図



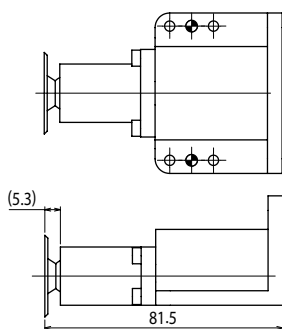
垂直移動型ロボット
YA
ユニコンパニオンモジュール
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス機構
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンパニオン
PHASER
直交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
ロボット
ボットシヨナ
パルズ列
ドライバ
ロボット
コントローラ
RCXiVY2+
オプション

外形寸法図

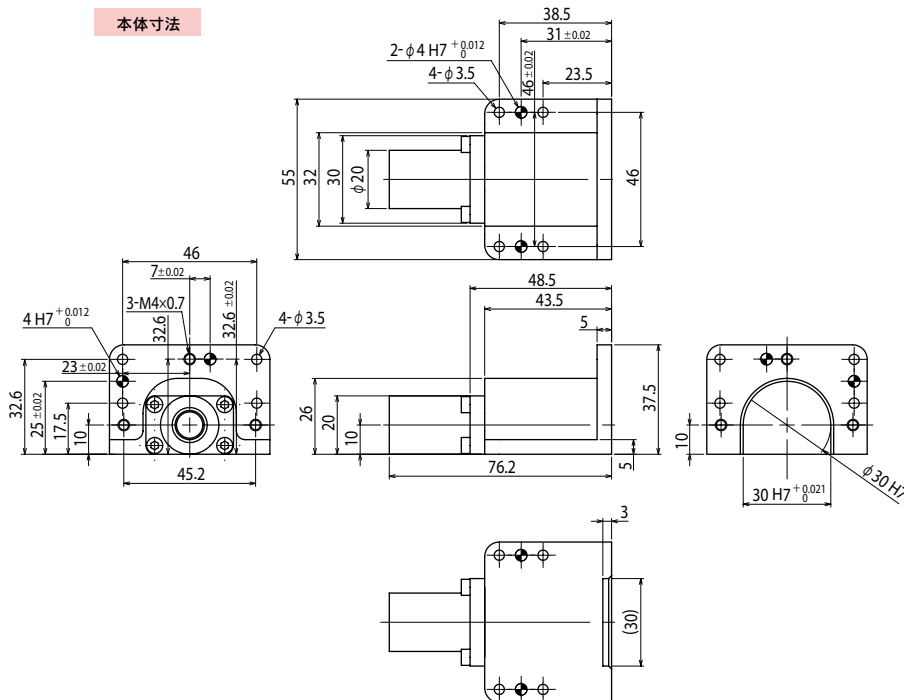
● キャリブレーション治具

● キャリブレーション治具 (型式: KCX-M7200-00)

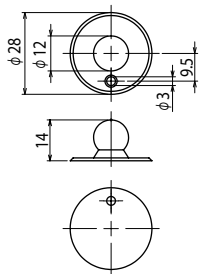
マーク保持時寸法



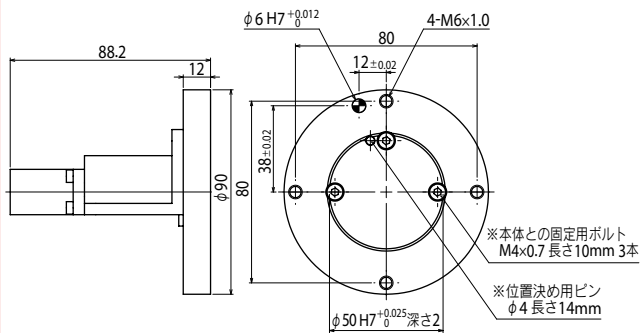
本体寸法



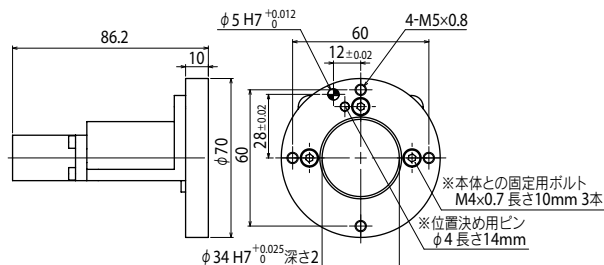
マーク寸法



● アタッチメント(大)使用時



● アタッチメント(小)使用時

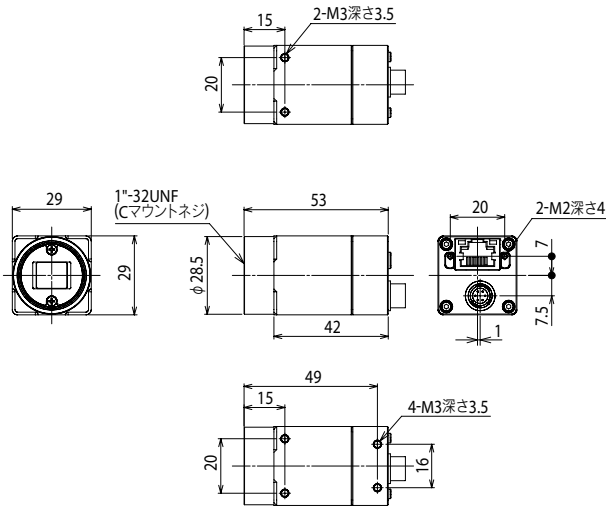


外形寸法図

カメラ

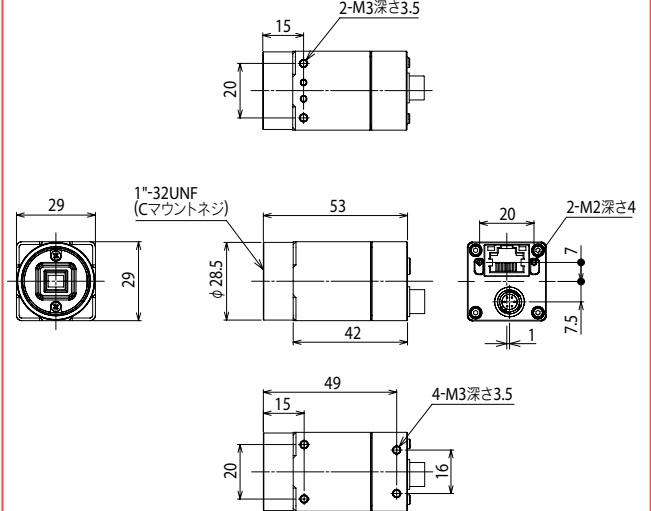
● CMOSカメラ

(40万画素・160万画素・320万画素)



● CMOSカメラ

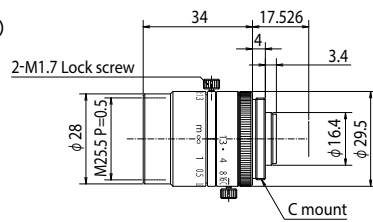
(500万画素)



● レンズ

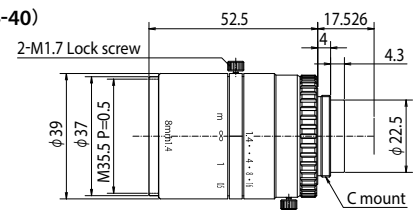
● 8mmレンズ

(型式: KCX-M7214-00)



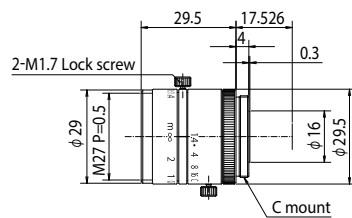
● 8mmレンズ(メガピクセル対応)

(型式: KCX-M7214-40)



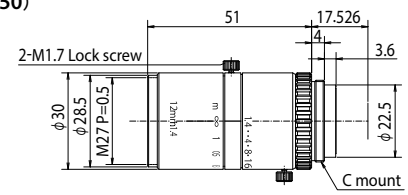
● 12mmレンズ

(型式: KCX-M7214-10)



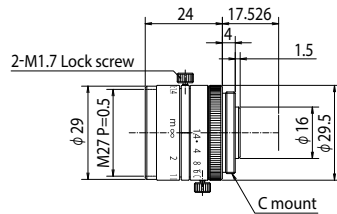
● 12mmレンズ(メガピクセル対応)

(型式: KCX-M7214-50)



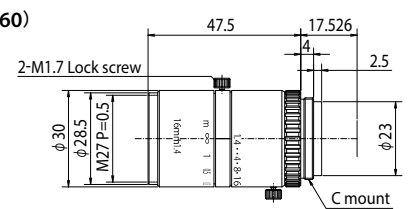
● 16mmレンズ

(型式: KCX-M7214-20)



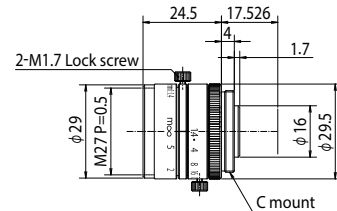
● 16mmレンズ(メガピクセル対応)

(型式: KCX-M7214-60)



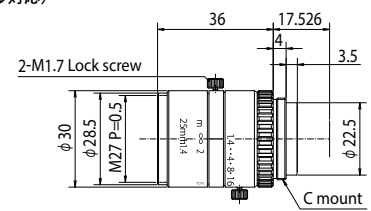
● 25mmレンズ

(型式: KCX-M7214-30)



● 25mmレンズ(メガピクセル対応)

(型式: KCX-M7214-70)



垂直型関節ロボット
YA
ユニコンバーテブル型
LCM
単軸ロボット
CX
モーティブス軸
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンバーテブル型
PHASER
面交ロボット
XY-X
スカラーロボット
YK-X
ピンク&ブルー
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
ロボット
ボット
ロボット
ドラマリ
ロボット
コンローラ
RCXiVY2+
オプション

RCXiVY2+ System

■ レンズ性能一覧

レンズ	型式	焦点距離 [mm]	絞り [F No.]	画角 [度]								最近接距離 [m]
				KFR-M6541-00 (40万画素カメラ)		KFR-M6541-10 (160万画素カメラ)		KFR-M6541-20 (320万画素カメラ)		KFR-M6541-30 (500万画素カメラ)		
				縦	横	縦	横	縦	横	縦	横	
8mm	KCX-M7214-00	8	F1.3~CLOSE	27.13	36.09	26.85	35.69	37.57	49.23	30.72	40.60	0.2
12mm	KCX-M7214-10	12	F1.4~CLOSE	17.23	23.01	17.05	22.74	24.11	31.95	19.57	26.03	0.3
16mm	KCX-M7214-20	16	F1.4~CLOSE	13.17	17.50	13.03	17.30	18.48	24.44	14.97	19.83	0.4
25mm	KCX-M7214-30	25	F1.4~CLOSE	8.57	11.42	8.47	11.29	12.05	16.01	9.74	12.95	0.5
8mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-40	8	F1.4~F16	26.47	34.83	26.20	34.44	36.68	47.61	29.97	39.21	0.1
12mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-50	12	F1.4~F16	17.49	23.19	17.31	22.92	24.47	32.19	19.86	26.23	0.1
16mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-60	16	F1.4~F16	13.28	17.69	13.14	17.48	18.64	24.69	15.09	20.04	0.1
25mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-70	25	F1.4~F16	8.62	11.48	8.52	11.34	12.12	16.09	9.80	13.02	0.15

※弊社標準レンズの画角表です。画角が大きくなれば、映像の端の方では歪みが大きくなる可能性があります。

■ 接写リング使用時の視野サイズ・WD (ワークディスタンス) ・倍率表

接写リング [mm]		レンズ							
		8mm KCX-M7214-00	12mm KCX-M7214-10	16mm KCX-M7214-20	25mm KCX-M7214-30				
		WD [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]			
無し	視野サイズ 縦×横 [mm]	200	97.8×130.5	93×124	93×124	72.9×97.2			
	光学倍率	0.038	0.040	0.040	0.051	0.051			
	視野サイズ 縦×横 [mm]	69.5	118.6	143	296.8	222	524.1	358.5	1269.4
	光学倍率	0.100	0.062	0.080	0.040	0.071	0.031	0.070	0.020
	視野サイズ 縦×横 [mm]	38.7	53.8	91.3	142.3	152	257.1	280.8	635.9
0.5	視野サイズ 縦×横 [mm]	22.9×30.6	30×40	31×41.3	46.5×62	36.8×49.1	60.9×81.3	40.8×54.5	93×124
	光学倍率	0.162	0.124	0.120	0.080	0.101	0.061	0.091	0.040
	視野サイズ 縦×横 [mm]	65.4	90.8	114.5	168.1	123.6	196.3	319.1	424.7
	光学倍率	0.161	0.121	0.132	0.092	0.111	0.060	0.086	0.052
	視野サイズ 縦×横 [mm]	50	65.1	91.2	123.6	168.1	230.9	319.1	424.7
1.0	視野サイズ 縦×横 [mm]	18.5×24.6	23.1×30.8	23.1×30.8	22.9×30.6	30.4×40.6	28.6×38.1	47×62.7	47×62.7
	光学倍率	0.201	0.161	0.162	0.122	0.122	0.130	0.079	0.129
	視野サイズ 縦×横 [mm]	104.1	139.5	172.1	227.7	170.6	227.7	213.5	285.3
	光学倍率	0.185	0.081	0.197	0.062	0.189	0.060	0.189	0.040
	視野サイズ 縦×横 [mm]	35.2	81.4	51.5	155.5	102	398.9	102	398.9
1.5	視野サイズ 縦×横 [mm]	16.5×22	33.2×44.2	16.3×21.7	40×53.3	17.7×23.7	62×82.6	62×82.6	62×82.6
	光学倍率	0.225	0.112	0.228	0.093	0.209	0.060	0.209	0.060
	視野サイズ 縦×横 [mm]	14.3×19.1	30.2×40.3	14.4×19.1	30.4×40.3	16.2×21.6	46.8×62	16.2×21.6	46.8×62
	光学倍率	0.259	0.123	0.229	0.080	0.229	0.080	0.229	0.080
	視野サイズ 縦×横 [mm]	53.9	107.2	53.9	107.2	53.9	107.2	53.9	107.2
2.0	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8
	光学倍率	0.349	0.200	0.349	0.200	0.349	0.200	0.349	0.200
	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8
	光学倍率	0.349	0.200	0.349	0.200	0.349	0.200	0.349	0.200
	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8

※WDはレンズ先端基準です。

接写リング [mm]		レンズ							
		8mmメガピクセル KCX-M7214-40	12mmメガピクセル KCX-M7214-50	16mmメガピクセル KCX-M7214-60	25mmメガピクセル KCX-M7214-70				
		WD [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]			
無し	視野サイズ 縦×横 [mm]	100	53.1×70.8	37.2×49.6	27.3×36.4	24.9×33.2			
	光学倍率	0.070	0.100	0.136	0.149	0.149			
	視野サイズ 縦×横 [mm]	46	113.6	66.1	283.2	77.8	505.4	130.3	1232.2
	光学倍率	0.132	0.063	0.144	0.041	0.166	0.031	0.169	0.020
	視野サイズ 縦×横 [mm]	47.2	131.9	62.6	243	114.6	607.2	114.6	607.2
1.0	視野サイズ 縦×横 [mm]	20.1×26.8	45.9×61.2	18.8×25.1	60×80	19.6×26.2	93×124	19.6×26.2	93×124
	光学倍率	0.185	0.081	0.197	0.062	0.189	0.060	0.189	0.040
	視野サイズ 縦×横 [mm]	104.1	139.5	172.1	227.7	170.6	227.7	213.5	285.3
	光学倍率	0.185	0.081	0.197	0.062	0.189	0.060	0.189	0.040
	視野サイズ 縦×横 [mm]	35.2	81.4	51.5	155.5	102	398.9	102	398.9
1.5	視野サイズ 縦×横 [mm]	16.5×22	33.2×44.2	16.3×21.7	40×53.3	17.7×23.7	62×82.6	17.7×23.7	62×82.6
	光学倍率	0.225	0.112	0.228	0.093	0.209	0.060	0.209	0.060
	視野サイズ 縦×横 [mm]	14.3×19.1	30.2×40.3	14.4×19.1	30.4×40.3	16.2×21.6	46.8×62	16.2×21.6	46.8×62
	光学倍率	0.259	0.123	0.229	0.080	0.229	0.080	0.229	0.080
	視野サイズ 縦×横 [mm]	53.9	107.2	53.9	107.2	53.9	107.2	53.9	107.2
2.0	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8
	光学倍率	0.349	0.200	0.349	0.200	0.349	0.200	0.349	0.200
	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8
	光学倍率	0.349	0.200	0.349	0.200	0.349	0.200	0.349	0.200
	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8	10.6×14.2	18.6×24.8

※標準のレンズと接写リングを利用した際の視野角一覧です。(接写リング無しでは最近接)
 ※接写リングを利用しない場合は、この表の値より小さいWDを採用することができます。
 ※接写リングを利用する場合は、この値付近のWDしか採用することができません。
 ※この表の値はあくまでも参考値であり、絶対的な指標ではありません。

付属品及びオプションパーツ

RCXiVY2+ System

標準付属品

● RCXiVY2+ ユニット

RCXiVY2+ユニットは、ロボットコントローラ RCX340、RCX320にロボットビジョンを追加するためのユニットです。



● RCXiVY2+ユニット

型式	照明無し	KFR-M4400-V0
	照明有り	KFR-M4400-L0

● RCXiVY2+ユニット付属品

名称	型式
トリガ入力ケーブルコネクタセット	KX0-M657K-00
24V電源コネクタ	KCF-M5382-00

● パソコン用サポートソフト RCXiVY2+Studio

ロボットコントローラと接続して、品種・基準マークの登録や、ロボット自動運転中のサーチ状況をモニタするためのRCXiVY2+システムの支援ソフトウェアです。



WEBサイト(メンバーサイト)よりダウンロード

動作環境

OS	Microsoft Windows XP / Windows Vista (32bit/64bit) / Windows 7 (32bit/64bit) / Windows 8 (32bit/64bit) / Windows 8.1 (32bit/64bit) / Windows 10 (32bit/64bit)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSが推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに30MBの空き容量が必要 ※その他に、画像やデータを保存するための空き容量が必要です。
ディスプレイ	800×600ドット以上、32768色(16bit High Color)以上(推奨)
通信ポート	TCP/IP対応Ethernetポート

※ Microsoft Windows XP、Windows Vista、Windows 7、Windows 8、Windows 8.1 およびWindows 10は米国Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標です。
 ※ Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

■ オプション品

● CMOSカメラ



型式	画素数	サイズ (H) × (V)	型番
	40万画素	720 (H) × 540 (V)	KFR-M6541-00
	160万画素	1440 (H) × 1080 (V)	KFR-M6541-10
	320万画素	2048 (H) × 1536 (V)	KFR-M6541-20
	500万画素	2592 (H) × 1944 (V)	KFR-M6541-30

● レンズ



型式	径	型番
	8mm	KCX-M7214-00
	12mm	KCX-M7214-10
	16mm	KCX-M7214-20
	25mm	KCX-M7214-30
	8mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-40
	12mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-50
	16mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-60
	25mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-70

※iVY2と共通です。

● 接写リング



型式	径	型番
	0.5mm	KX0-M7215-00
	1.0mm	KX0-M7215-10
	2.0mm	KX0-M7215-20
	5.0mm	KX0-M7215-40

● 照明制御ボード

RCXiVY2+システムに照明制御機能を追加するためのボードです。(出荷時はRCXiVY2+ユニットに組み込み)

● 照明制御ボード

名称	型式
照明制御ボード	KCX-M4403-L0

● 照明制御ボード付属品

名称	型式
照明電源ケーブルコネクタセット	KX0-M657K-10

● トラッキングボード

RCX340・RCX320コントローラにコンペアトラッキング機能を追加するためのボードです。

● トラッキングボード

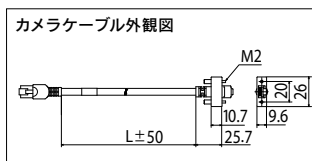
名称	単品型式
トラッキングボード	KCX-M4400-T0

● トラッキングボード付属品

名称	単品型式
トラッキングエンコーダコネクタ	KX0-M657K-20

● カメラケーブル

カメラとRCXiVY2+ユニットをつなぐケーブルです。



ケーブル長(L)	型式
5m	KCX-M66F0-00
10m	KCX-M66F0-10
15m	KCX-M66F0-20

※iVY2と共通です。

● シールドクロス付LANケーブル (5m)



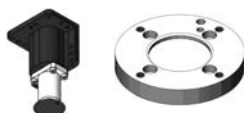
型式	型番
	KX0-M55G0-00

● トラッキングエンコーダケーブル (10m)



型式	型番
	KX0-M66AF-00

● キャリブレーション治具 (大小アタッチメント付き)



型式	型番
	KCX-M7200-00