RCXiVY2+ System

製品ラインナップ

ロボットビジョンRCXiVY2+

QYAMAHA

RCX320/340用

ヤマハだから実現した ロボットー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 ブ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

RCX340

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

サーチ時間短縮

50%

※時間はワークによって異なります。

使用可能ケーブル長

15 m まで延長可能

モニタ出力機能

モニタリング

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。

■ 位置決めの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。

■ 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、位置がズレ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RCXiVY2+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。

■ 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いく」、「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。

RCXiVY2+ でできること

- 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

- 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

ブロブサーチ機能

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。

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。



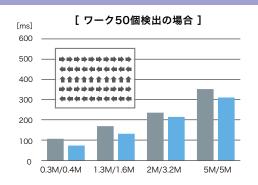
カメラ画素数向上

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







■ 従来品 iVY2 ■ RCXiVY2+

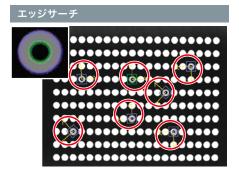
POINT 5

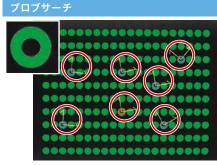
速度重視の位置検出

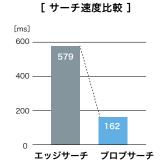
エッジサーチとブロブサーチのサーチ速度を比較すると 2 倍~ 10 倍の速度で検出可能です。 速度重視な位置検出に最適です。 サーチ速度 最**10**倍UP

エッジ/ブロブサーチ比較

※ドーナツ形状のみを検出







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 パイト文字は不可)



自動画像保存機能 / 履歴画像機能

自動画像保存機能

画像をサーチ実行時に自動的に USB メモリに保存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ときや、トレーサビリティ目的で画像を保存したいときなどに便利です。 USB 接続可能な SDD 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	327,680
160 万画素	1.6MB	81,920
320 万画素	3.2MB	40,960
500 万画素	5.0MB	26,214
縮小時	0.08MB	1,638,400



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

USBメモリ用コネクタ

画像を保存するためのUSBメモリ 用接続用コネクタ。 自動画像保存機能で使用。

マウス用USBコネクタ

外部モニタを操作するためのマウス 接続用USBコネクタ。 履歴画像機能で使用。

モニタ出力コネクタ

カメラで撮像した画像をモニタへ出 力するためのコネクタ。

履歴画像機能

外部モニタ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 (NoO~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

POINT 8

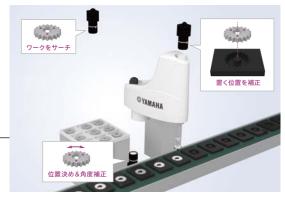
複数台カメラ接続

複数台カメラを1台のコントローラで制御することで、部品供給、位置補正、 搭載といった複数工程を、1台のロボットとコントローラで作業すること が可能になります。

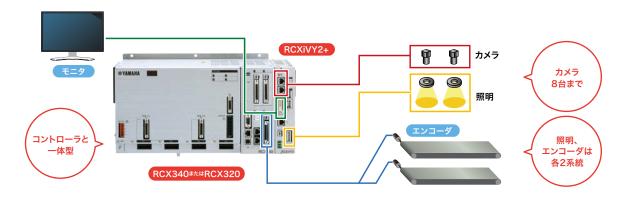
これにより、品種ごとに準備していた段取り替え工数を劇的に改善するこ とが可能となり、生産効率の改善に貢献します。

【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



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

X

- ・取り扱いが難しい
- ・実際に使って苦労した
- ・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

O

- ・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 MOVE P, P9 OFF LINE SEND (* *) TO CMU SEND CMU TO P10 ON LINE MOVE P, P10 ↑ RS-232C 画像処理装置の プログラム カメラとロボットが別プログラム

プログラムコマンドの一例

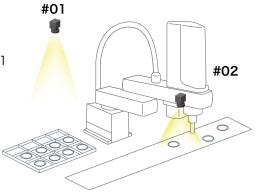
VSEARCH ・・・ 指定したカメラで任意の品種をサーチする

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

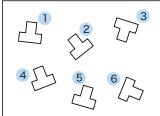
N = VGETCNT

・・・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



LVOLUME(1)=10

・照明1を100%に



LVOLUME(1)=100



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。



STEP. 1

画像を取り込む

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。



STEP. 2

輪郭を設定

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。



STEP. 3

検出位置を登録

マウスで検出位置を指定。 どこでも任意に設定可能です。



サーチ結果



POINT 11

シンプルな操作でワークの判定が可能





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。

[使用例]





・ワークの表裏判定





・簡単なOK/NG判定

・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。



青 : 通常の輪郭設定

すべての輪郭を同等に扱います。



禄: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。



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。

検出結果



れる。

突起の有無によって若干スコアに 違いが生じるが、どちらも検出さ





必要領域として設定された部分に エッジが検出されない場合はNG となり検出されない。



NG

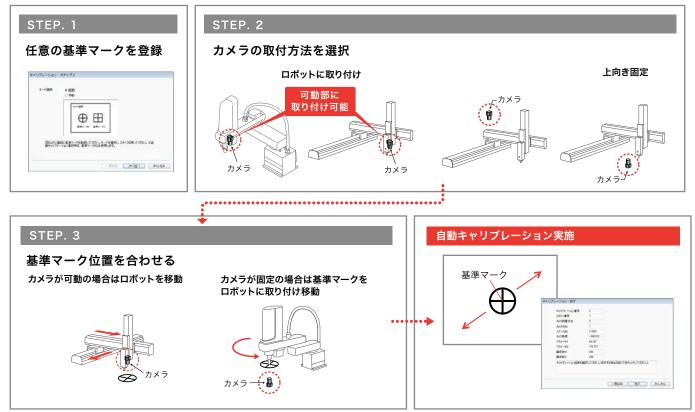
OK

不要領域として設定された部分 にエッジが検出されると減点とな り、検出されない。

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。

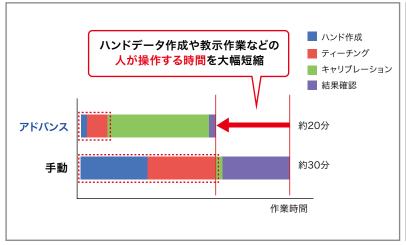




POINT 13

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、作業者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。



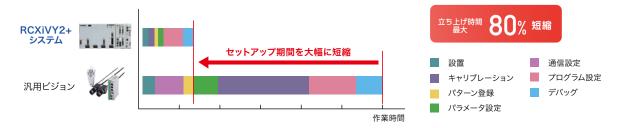


セットアップ時間を大幅に短縮

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でした。

RCXiVY2+システムではロボットコントローラー体型のため、ロボットのポイントデータに一発処理で格納でき、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。

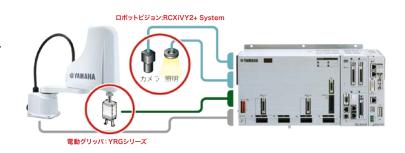
セットアップ時間の比較



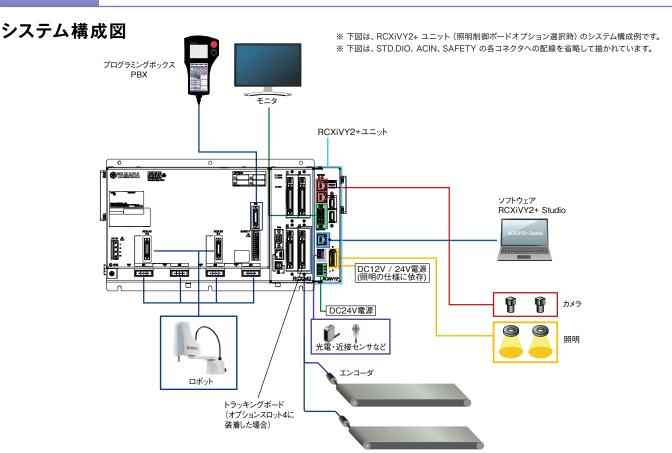
POINT 15

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。

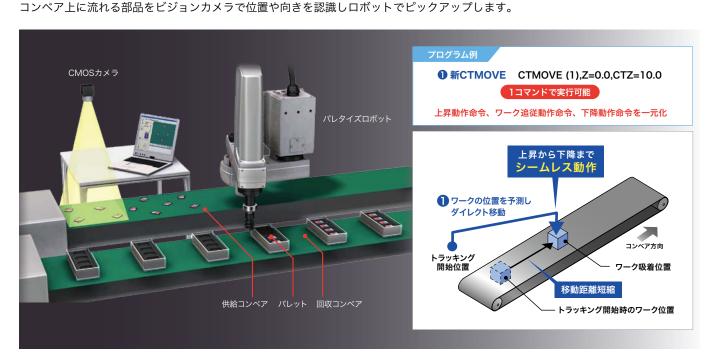


POINT 16



コンベアトラッキング対応

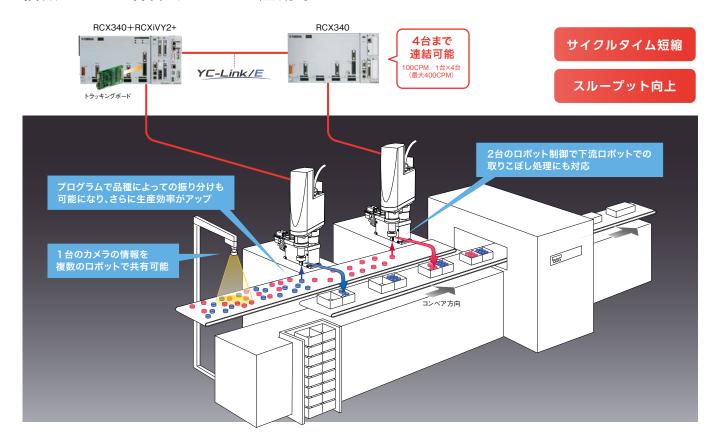
医療品・化粧品・食品などの高速箱詰め・整列工程・多品種高速搬送に最適。



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

POINT 18

複数ロボット制御でさらに生産効率アップ



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

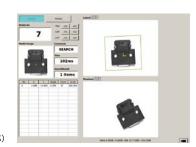
キャリブレーション設定中や自動運転中のサーチ状況を モニタリング可能。

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)

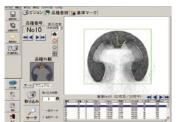


POINT 21

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



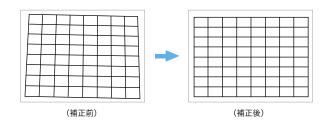
照明が不十分なときでも正確にサーチ

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[※]

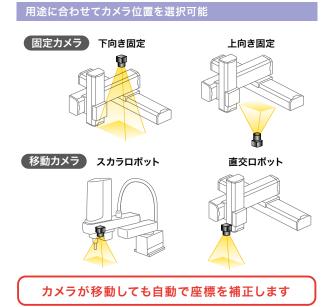
視野角が広い場合やカメラを傾いた状態で設置した場合のレンズの歪みやカメラの傾きを補正することができます。 キャリブレーション時に「歪み・傾き補正」を有効にすることで、歪み・傾き補正用のキャリブレーションデータが作成され、こちらを使用して撮像を行うと、撮像した画像が補正されて出力されます。



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。





POINT 24

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



POINT 25

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
- ビジョンによる国みずれ補正
- 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)



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。



POINT 27

納得安心の事前評価とアドバイス

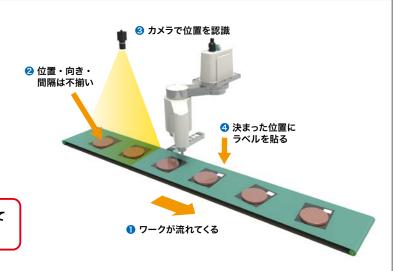
お客様からワークをお預かりし評価を実施。評価レポートを提出します。 さらに、豊富な実績と評価結果を元にロボットや周辺機器の選定、取付に関するアドバイスやトレーニングを行ないます。



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。





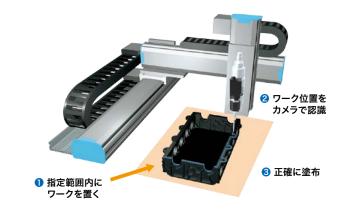
流れてくるワークの位置や向きが揃って いなくても同じ位置にラベルを貼付。

● 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。 品種切り替え時の冶具交換(段取替え)が 不要に。

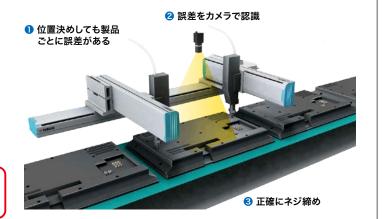


ワークの形状をカメラで認識して 正確な位置にシーリング



● 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。





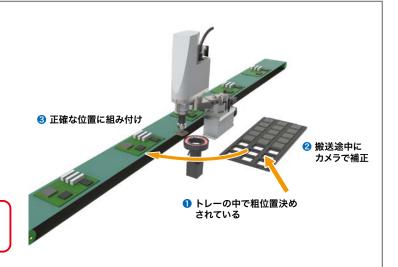
樹脂成型品など、製品精度にばらつきが あっても正確に組立できる

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

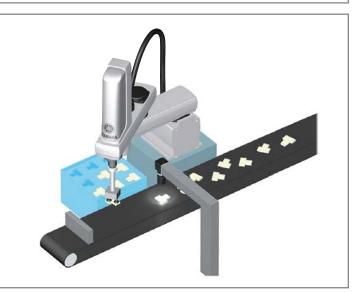
上向きカメラを使用すると、搬送する 途中で位置を補正することができる

● 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。

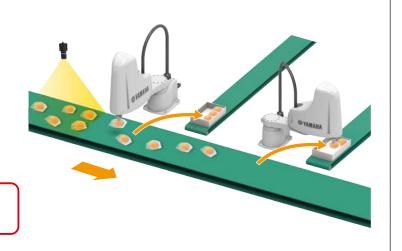


ティーチングレスでワークを ハンドリングでき工数削減



● 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

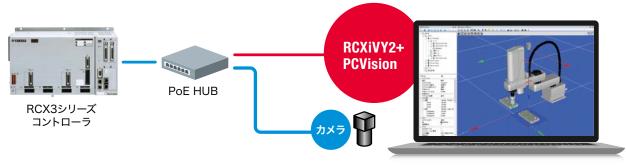
PC ベースの画像処理システム RCXiVY2+ PCVision

PCビジョンで、RCXiVY2+システムと同等の使いやすさとロボットの親和性を実現します。



RCXiVY2+ PCVisionとは

ヤマハロボットビジョン「RCXiVY2+システム」を Windows アプリケーション化したものです。本ソフトウェアをインストールした PC を RCX コントローラと接続することで、RCXiVY2+システムと同等な PC ビジョンシステムを構築できます。







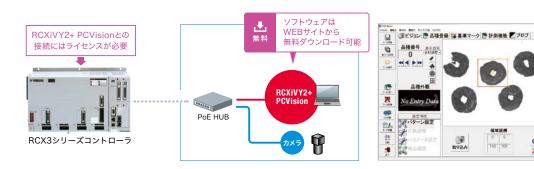
RCX3シリーズコントローラとRCXiVY2+ PCVisionを接続して、 ロボットビジョンシステムとしてお使いになる場合は、RCXiVY2+ PCVision用のライセンスの購入が必要です。

装置に RCXiVY2+ PCVision を組み込まず使う場合

POINT 1

事前評価で使える

RCXiVY2+ PCVision のソフトウェアをインストールしてカメラを接続するだけで、RCX コントローラがなくてもビジョンシステムの確認ができます。PC に接続したカメラや PC 内に保存した画像から、対象ワークの品種登録を行ったり、検出の確認やパラメータ調整が可能です。



POINT 2

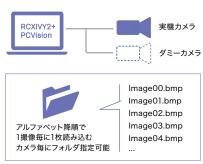
ダミーカメラの設定が可能

ダミーカメラを設定することで、撮像コマンド時に指定のフォルダから画像を読み込むことができます。

- ◇ PC内の画像でワーク評価ができる
- グ カラー画像もモノクロに自動修正

デジカメやスマホの画像でも可





○ 発録

ワーク評価ができる

POINT 3

ダミーカメラの設定が可能

ダミーカメラを設定することで、撮像コマンド時に指定のフォルダから画像を読み込むことができます。

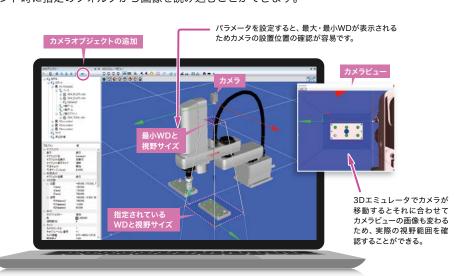
> 3Dシミュレータにカメラを設置可能。 カメラ、レンズの組み合わせによって、 最大・最小WD (ワークディスタンス) や 視野範囲を表示。

最適な組み合わせ、設置位置の事前検 証が可能。

RCX-Studio 2020で プログラムシミュレート

ビジョンコマンドを含むプログラムのテスト実行が可能。

実機なしでプログラムデバッグ、タクト 計測ができる。

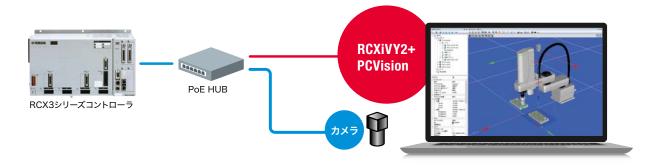


装置に RCXiVY2+ PCVision を組み込んで使う場合

POINT 1

装置の PC にビジョンを組み込み可能

従来の RCXiVY2+ システムは、ロボットコントローラに専用ビジョンユニットを組み込む必要がありました。 RCXiVY2+ PCVision では専用ビジョンユニットの代わりに、装置にお使いの PC 資源を活用できます。 装置設計を安くできると共に、PC を活用した装置やシステムの設計自由度が広がります。



POINT 2

さまざまなカメラに対応

GenlCam 規格に対応した GigE カメラ、USB カメラを使用することができます。また 500 万画素以上のカメラにも対応します。 高解像度のカメラを使用することで、より高精度な検出や、視野範囲を大きくすることが可能です。

	RCXiVY2+ユニット	RCXiVY2+PCVision
使用可能カメラ	オムロンセンテック	オムロンセンテック HIKROBOT BASLER その他カメラメーカー (※GeniCam規格要準拠)
カメラ画素数	500万画素以下	2500万画素以下

RCXiVY2+システムとの互換性あり

従来の組み込み型のRCXiVY2+システムと互換性があります。 ロボットコマンドや、品種データ、キャリブレーションなど、RCXiVY2+システムと共通です。 従来のロボットコマンドでRCXiVY2+ PCVisionを制御できます。

【RCXiVY2+ PCVision と RCXiVY2+ユニットの比較】



※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おりません。 ※2. 設定、モニタに使用

RCXiVY2+ System

● 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・高機能・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。





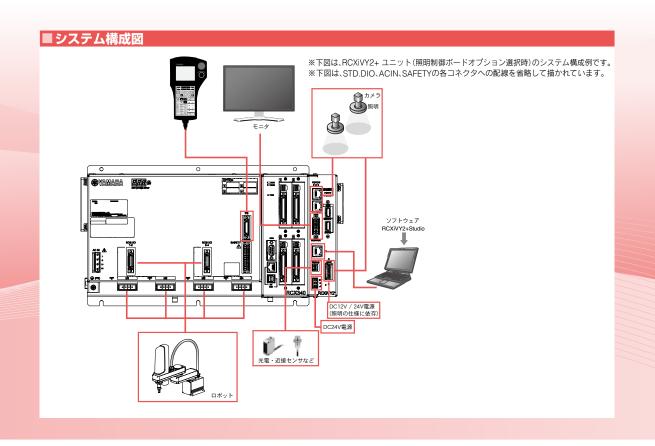
■注文型式 コントローラオプションE(OPE) -無記入:RCXIVY2+無し WY:RCXIVY2+行き 照明無し WL:RCXIVY2+付き 2007 各種選定項目の詳細は、 RCX340 -RCX320 ▶ (1572)、RCX340 ▶ (1583) にてご確認ください。 適用コントローラ | 制御軸数 | 安全規格 | :XiVY2+無し VY2+付き 照明無し IVY2+付き 照明付き RCX320 -ビジョンシステム 無記入: 選択なし WY:RCXiVY2+付き 照明無し WL:RCXiVY2+付き 照明付き 適用コントローラ - 制御軸数 - 安全規格 - 回生装置・ コントローラオプションA / B (OP.A / OP.B) - アブソバッテリ ※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				
	対応コ	ントローラ	RCX340/RCX320				
			720 (H)×540 (V) (40 万画素)				
	画素数		1440 (H)×1080 (V) (160 万画素)				
	四米奴		2048 (H)×1536 (V) (320 万画素)				
			2592 (H)×1944 (V) (500 万画素)*1				
	品種設	· _ · · · ·	254 品種				
		接続台数	2台 (HUB使用時8台)				
	接続力	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				
基本仕様	71 20		USB 2.0 2Ch (5V 2.5W/ch まで)				
			DVI-I*3				
	外部干	ニタ出力	モニタ解像度: 1024×768				
	712	_, _,	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)				
	重量		0.8kg (RCXiVY2+ ユニットのみ、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、ブロブサーチ、コードサーチ				
画像取込		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、ブロブ登録*4、				
			コード登録*4、モニタ機能*4				
		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				
照明制御オプ	ション		連続光、ストロボ光(カメラ露光に追従)				
and the left of the		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				

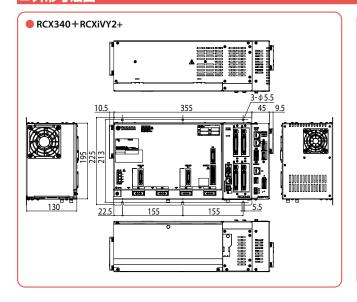
^{※3.} 変換アダプタを使用すれば、アナログモニタも使用可能※4. RCXiVY2+ Studio による機能(Windows PC が必要)

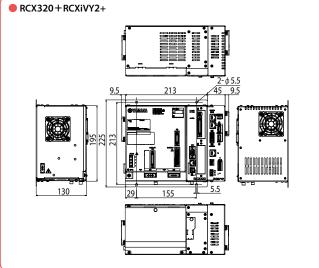


● トラッキングボード基本仕様

- トラフテン	●「プラインラル」「全年はは					
	 仕様項目	トラッキングボード				
	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)				
基本仕様	入力相	$A, \overline{A}, B, \overline{B}, Z, \overline{Z}$				
	最高応答周波数	2MHz以下				
	カウンタ	0~65535				
	逓偣	4倍				
	その他	断線検出機能あり				

■外形寸法図

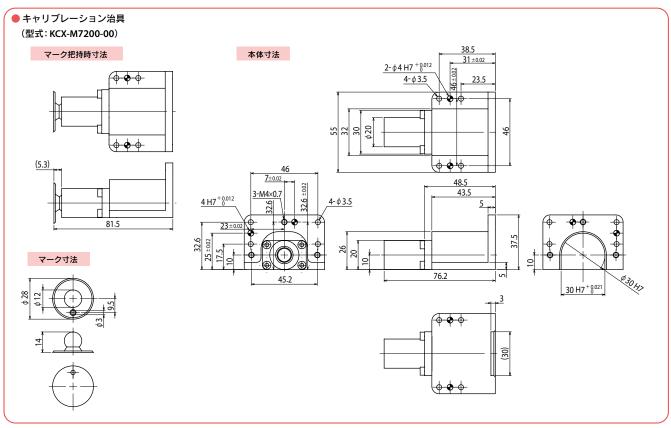


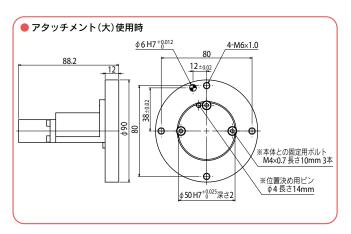


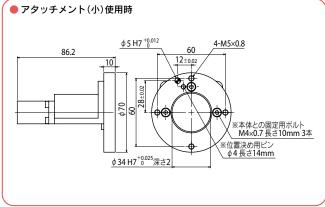
RCXiVY2+ System

■外形寸法図

● キャリブレーション治具

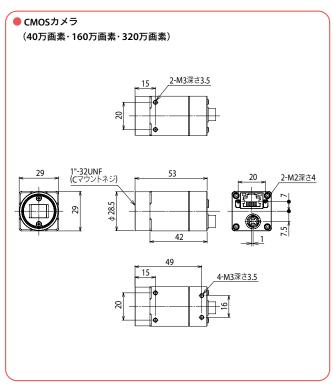


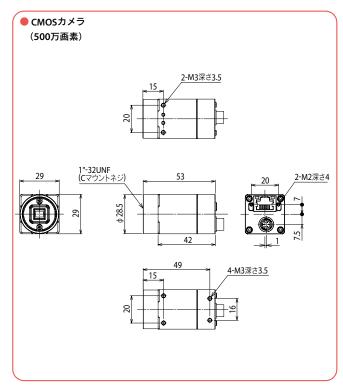




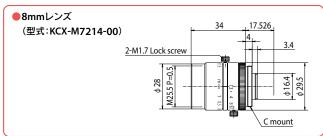
■外形寸法図

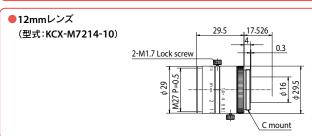
● カメラ

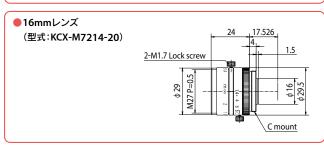


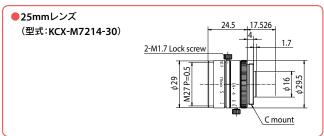


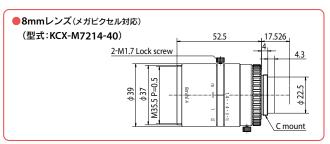
● レンズ

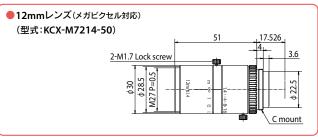


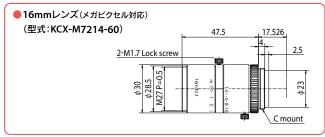














RCXiVY2+ System

■レンズ性能一覧

				画角 [度]								
レンズ	型式	焦点距離 [mm]	絞り [F No.]	KFR-M6 (40万画	6541-00 素カメラ)	KFR-M6 (160万画	541-10 素カメラ)	KFR-M6 (320万画	5541-20 素カメラ)	KFR-M6 (500万画	541-30 素カメラ)	最近接距離 [m]
				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ことがあります。

■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			レンズ							
リング				nm		mm		mm		nm
[mm]				7214-00		7214-10	KCX-M7214-20		KCX-M7214-30	
	WD[mm]		200			300		00	500	
		KFR-M6541-00 (40万画素)		97.8×130.5		(124		124		<97.2
無し	4/4 V *** Y	KFR-M6541-10(160万画素)	98.6×130.5			×124		×124		<97.2
m 0	[monol [KFR-M6541-20 (320万画素)		×185.7		×176.5		×176.5		×138.4
	[,,,,,,] k	KFR-M6541-30 (500万画素)	112.3			×142.5		×142.5	83.7×	
		光学倍率		38		040		040	0.0	
		WD[mm]	69.5	118.6	143	296.8	222	524.1	358.5	1269.4
		KFR-M6541-00 (40万画素)	37.2×49.6	60×80	46.5×62	93×124	52.3×69.8	120×160	53.1×70.8	186×248
0.5	※ 学 > 株 ド	KFR-M6541-10 (160万画素)	37.5×49.6	60.4×80	46.8×62	93.7×124	52.8×69.8	120.9×160	53.5×70.8	187.5×248
0.0	[mm]	KFR-M6541-20 (320万画素)	52.9×70.6	85.3×113.8	66.1×88.2	132.2×176.5	74.5×99.4	170.6×227.7	75.5×100.8	264.5×353
	[] k	KFR-M6541-30 (500万画素)	42.7×57	68.8×91.9	53.3×71.2	106.7×142.5	60.1×80.2	137.7×183.8	61×81.4	213.5×285
		光学倍率	0.100	0.062	0.080	0.040	0.071	0.031	0.070	0.020
		WD[mm]	38.7	53.8	91.3	142.3	152	257.1	280.8	635.9
		KFR-M6541-00(40万画素)	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
1.0	4/4 V *** Y	KFR-M6541-10 (160万画素)	23.1×30.6	30.2×40	31.2×41.3	46.8×62	37.1×49.1	61.4×81.3	41.2×54.5	93.7×124
		(FR-M6541-20 (320万画素)	32.6×43.5	42.6×56.9	44×58.8	66.1×88.2	52.3×69.9	86.7×115.7	58.1×77.5	132.2×176.5
	L ' KFR-M6541-30 (500万回系)		26.3×35.1	34.4×45.9	35.5×47.5	53.3×71.2	42.2×56.4	70×93.4	46.9×62.6	106.7×142.5
	光学倍率		0.162	0.124	0.120	0.080	0.101	0.061	0.091	0.040
		WD[mm]			65.4 23.1×30.8	90.8 30.7×40.9	114.5	168.1 40.4×53.9	230.9 33.5×44.6	424.7 62×82.6
	倪野サイス	規野サイズ KFR-M6541-00 (40万画素)			23.1 × 30.8	30.7 × 40.9 30.9 × 40.9	28.1×37.5 28.4×37.5	40.4 × 53.9 40.7 × 53.9	33.7×44.6	62.5×82.6
1.5		(FR-M6541-10(160万画素) (FR-M6541-20(320万画素)			32.8×43.8	43.7×58.3	40×53.4	57.5×76.7	47.6×63.6	88.1×117.6
		(FR-M6541-20 (320万画素) (FR-M6541-30 (500万画素)			26.5×35.4	35.2×47.1	32.3×43.1	46.4×61.9	38.4×51.3	71.1×95
	r	XPR-100341-30 (300万回案) 光学倍率			0.161	0.121	0.132	0.092	0.111	0.060
		ルチin卒 WDímmì			50	65.1	91.2	123.6	196.3	319.1
					18.5×24.6	23.1×30.8	22.9×30.6	30.4×40.6	28.6×38.1	47×62.7
	祝野リイス し	(FR-M6541-00(40万画素) (FR-M6541-10(160万画素)			18.6×24.6	23.2×30.8	23.1×30.6	30.7×40.6	28.8×38.1	47.4×62.7
2.0	一 縦 × 慎 し	(FR-M6541-20(320万画素)			26.3×35.1	32.8×43.8	32.6×43.5	43.3×57.8	40.6×54.3	66.9×89.3
		(FR-M6541-20(520万画素) (FR-M6541-30(500万画素)			21.2×28.3	26.5×35.4	26.3×35.1	35×46.7	32.8×43.8	54×72.1
	光学倍率				0.201	0.161	0.162	0.122	0.130	0.079
		WD[mm]			0.201	0.101	0.102	0.122	104.2	129
	4. a b	(FR-M6541-00(40万画素)							14.8×19.8	18.6×24.9
	倪野リイス	(FR-M6541-10(160万画素)							15×19.8	18.8×24.9
5.0	縦×慎	(FR-M6541-20(320万画素)							21.1×28.2	26.5×35.4
	[mm]	(FR-M6541-30 (500万画素)							17×22.8	21.4×28.6
		光学倍率							0.250	0.199
		70 FIAT							0.200	0.100

※WDはレンズ先端基準です。

接写			レンズ							
リング [mm]	8mmメガピク 1 nm]			KCX-M	ガピクセル 7214-50	KCX-M	ガピクセル 7214-60	25mmメガピクセル KCX-M7214-70		
	WD[mm]		100			00	100		150	
		6541-00(40万画素)		53.1×70.8		×49.6		×36.4		×33.2
無し	が√# KFR-M6	6541-10(160万画素)	53.5>			≺49.6		×36.4		×33.2
₩ U	[mm] KFR-M6	3541-20 (320万画素)	75.5×			<70.6		×51.9		×47.3
	KFR-IVIC	6541-30 (500万画素)	61×			×57		×41.9		×38.2
		学倍率		70		00		36		149
		D[mm]	46	113.6	66.1	283.2	77.8	505.4	130.3	1232.2
		6541-00 (40万画素)	28.1×37.5	59×78.7	25.8×34.4	90.7×120.9	22.4×29.8	120×160	22×29.3	186×248
0.5	※☆↓## KFR-M6	6541-10 (160万画素)	28.4×37.5	59.5×78.7	26×34.4	91.4×120.9	22.5×29.8	120.9×160	22.1×29.3	187.5×248
0.0	[mmm] KFR-IVI	6541-20 (320万画素)	40×53.4	83.9×112	36.7×49	129×172.1	31.8×42.5	170.6×227.7	31.3×41.7	264.5×353
	KFR-M	6541-30 (500万画素)	32.3×43.1	67.7×90.4	29.6×39.5	104.1×139	25.7×34.3	137.7×183.8	25.2×33.7	213.5×285
		学倍率	0.132	0.063	0.144	0.041	0.166	0.031	0.169	0.020 607.2
		D[mm]			47.2	131.9	62.6	243	114.6 19.6×26.2	93×124
		6541-00 (40万画素)			20.1×26.8	45.9×61.2	18.8×25.1	60×80 60.4×80		93 × 124 93.7 × 124
1.0		3541-10(160万画素) 3541-20(320万画素)			20.2×26.8 28.5×38.1	46.2×61.2 65.3×87.1	19×25.1 26.8×35.8	85.3×113.8	19.8×26.2 27.9×37.3	132.2×176.5
					23×30.8	52.7×70.3	21.6×28.9	68.8×91.9	22.5×30.1	106.7×142.5
	KFR-M6541-30 (500万画素) 光学倍率				0.185	0.081	0.197	0.062	0.189	0.040
		Dímml			35.2	81.4	51.5	155.5	102	398.9
	LCD MG	5541-00 (40万画素)			16.5×22	33.2×44.2	16.3×21.7	40×53.3	17.7×23.7	62×82.6
	祝野リイス VED MA	6541-10 (160万画素)			16.6×22	33.4×44.2	16.4×21.7	40.3×53.3	17.9×23.7	62.5×82.6
1.5	縦 ^ス 慎 KFR-M6	6541-20 (320万画素)			23.5×31.3	47.2×63	23.2×30.9	56.8×75.9	25.3×33.7	88.1×117.6
		6541-30 (500万画素)			18.9×25.3	38.1×50.8	18.7×25	45.9×61.2	20.4×27.2	71.1×95
		学倍率			0.225	0.112	0.228	0.093	0.209	0.060
	WE	D[mm]					43	111.7	91.5	294.7
	視野サイズ KFR-M6	6541-00(40万画素)					14.3×19.1	30.2×40.3	16.2×21.6	46.5×62
2.0	KFR-M6	6541-10(160万画素)					14.4×19.1	30.4×40.3	16.3×21.6	46.8×62
2.0	KFR-M	6541-20 (320万画素)					20.4×27.2	43×57.3	23.1×30.8	66.1×88.2
	KFR-IVIC	6541-30 (500万画素)					16.4×22	34.7×46.3	18.6×24.8	53.3×71.2
	光学倍率						0.259	0.123	0.229	0.080
		D[mm]							53.9	107.2
		6541-00 (40万画素)							10.6×14.2	18.6×24.8
5.0	紹文株 KFR-M6	6541-10 (160万画素)							10.7×14.2	18.7×24.8
0.0	[mm] KFR-M6	6541-20 (320万画素)							15.1×20.2	26.4×35.3
	, , KER-IVIC	6541-30 (500万画素)							12.2×16.3	21.3×28.5
	光章	光学倍率							0.349	0.200

[※]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せん。 ※接写リングを利用する場合は、この値が近の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

到几个块分	
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)、Windows11 (対応バージョンV3.06.03.00~)
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

RCXiVY2+ System



			KFR-M6541-00
型式	160万画素	1440 (H) × 1080 (V) 2048 (H) × 1536 (V)	KFR-M6541-10
至式	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



Qmm	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
	25mm 8mm (メガピクセル対応) 12mm (メガピクセル対応) 16mm (メガピクセル対応)

※iVY2と共通です。

接写リング

● 照明制御ボード

トラッキングボード



型式	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

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

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

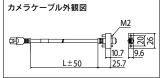
名称	単品型式
トラッキングエンコーダコネクタ	KX0-M657K-20

● 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。

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)

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



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

● シールドクロス付LANケーブル (5m)



型式 KX0-M55G0-00

トラッキングエンコーダケーブル (10m)



#1-#	エンコーダ1台接続時	KX0-M66AF-00
至以	エンコーダ2台接続時	KCX-M66AF-10

● キャリブレーション治具 (大小アタッチメント付き)



