

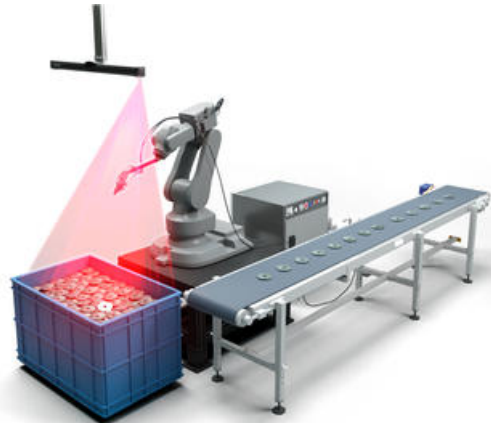
## BIN PICKING STUDIO

BPS-S

BPS med Phoxi S



- CAD-baserad lösning för precis plockning och placering
- Fullständig path planning och collision avoidance
- Kompatibel med hundratals robotmodeller från de ledande robottillverkarna
- Lättanvänt webbinterface
- Integrerad med Phoxi eller Motioncam 3D-skanner



### PRODUKTBESKRIVNING

Bin picking, även kallat robotic bin picking eller automated bin picking, är en teknik som används inom industriell automation för att hämta föremål eller delar från en bin (låda) eller pall. Det innebär att man använder ett robotsystem utrustat med sensorer, kameror och avancerade algoritmer för att identifiera, lokalisera och greppa föremål och placera dem i t ex en fixtur eller på ett löpande band för vidare hantering. Föremålen som plockas kan antingen vara helt osorterade (random bin picking) eller delvis sorterade.

Bin Picking Studio kan hantera objekt i en mängd olika material och som är slumpmässigt placerade i exempelvis pallar och mata dem vidare i tillverkningen. Med en Phoxi scanner som antingen är fast monterad över pallen eller monterad på robotarmen skannas objekten av. Med hjälp av CAD-filen av objektet identifierar vision kontrollern sedan vilka objekt som är plockningsbara. Koordinater för robotstyrningen som dessutom tar hänsyn till omgivande föremål skickas sedan till roboten som kan placera objektet med stor precision.

