

Sistema de visão

Posicionamento e medição
de Mancais.

Posicionamento e
presença de Pinos.



Projeto realizado pela equipe **Gautama automação**.
Programação de Sistemas de Visão Wenglor.



contato@gautama-automacao.com.br
+55 (11) 5044-9068
www.gautama-automacao.com.br

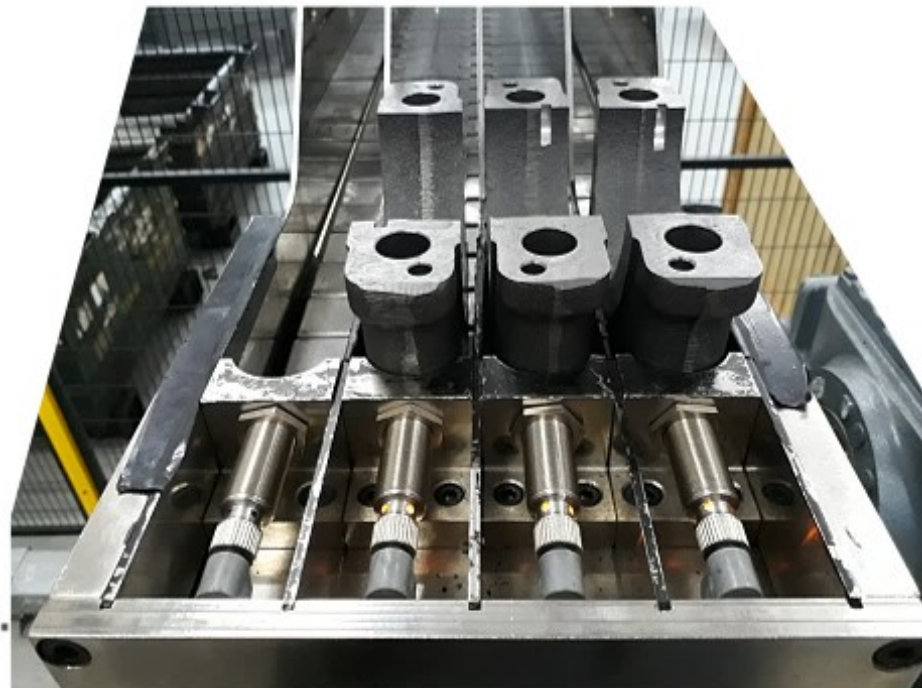
O sistema tem duas aplicações com **Smart câmeras** Wenglor.



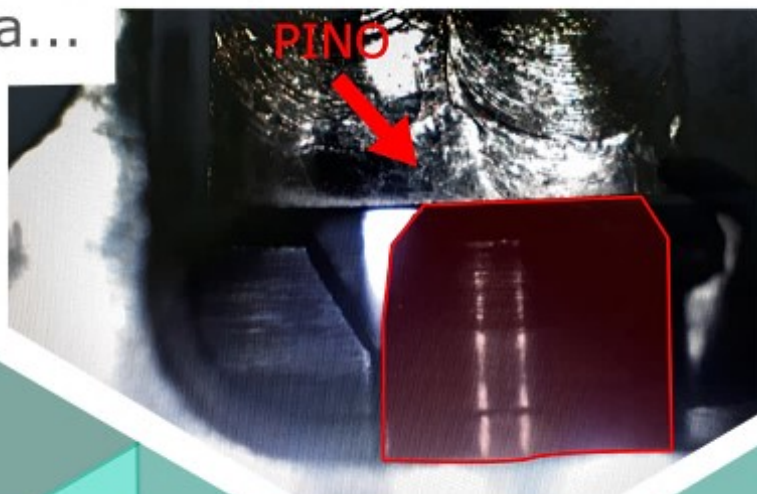
Uma das aplicações tem como **objetivo** passar as **coordenadas** para o **robô** sobre o posicionamento de **Mancais**.

A **segunda** aplicação é para **verificar** o **posicionamento** e a presença de **pinos** para **cravamento** em **mancais**.

O **Mancal** possui dois **furos**, um de diâmetro maior **centralizado** onde a **garra** do robô é posicionada para o **manuseio** da peça, e outro **deslocado** onde o pino é **cravado**.



A **Smart câmera** Wenglor fixada na ferramenta do **robô**, verifica a posição do **Mancal** através do **furo** onde será **cravado** o **pino**. O furo deve estar sempre na **mesma posição** no momento em que o pino é cravado, para isso o robô possui uma...



ferramenta com **duas garras** iguais, uma em cada extremidade para que possa **pegar** a **peça** nas duas posições, de acordo com a **informação** enviada pelo **sistema** de visão.

Com o **Mancal** posicionado corretamente a **Smart câmera** da **estação** de **cravamento** de pinos faz a **inspeção**, verificando qual a posição do pino e se há pino na **câmara** ou não. Enviando as informações via **PROFINET** para o **CLP**, finalizando o ciclo.





GAUTAMA 2017

contato@gautama-automacao.com.br
+55 (11) 5044-9068
www.gautama-automacao.com.br