

АПК SPACEYE

Роботизированное рабочее место с 3D сенсором

Контактная информация

KYBERNETES, s.r.o.

Омска 14

040 01 Кошице

Словакия

00421 905 622 376

kybernetes@kybernetes.sk

jan.ligus@kybernetes.sk

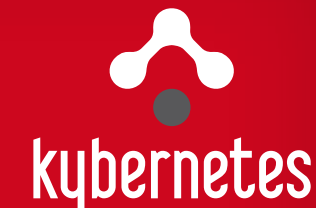
Главные преимущества АПК SPACEYE

- **Полная целостность комплекса** - SPACEYE предлагает полностью интегрированное объединение всех подсистем места роботизированной разгрузки паллетов (подсистемы подготовки и создания цифровой модели реального объекта, подсистемы поиска и определения места захвата объекта вместе с подсистемой захвата и последующей укладки)
- **Адаптивность системы** - SPACEYE является системой полностью адаптивной с точки зрения создания цифровой модели реального объекта. Автоматически осуществляет создание цифровой модели реального объекта путем непосредственного сканирования объекта или загрузки его CAD 3D модели
- **Короткое время внедрения** - Внедрение новых моделей реальных объектов осуществляется до 24 часов
- **Высокая надежность обнаружения и манипуляции объектами** - SPACEYE сочетает в себе передовые технологии систем видеонаблюдения и триангуляции с использованием лазера
- **Высокая скорость обнаружения и работы с объектами** - общее суммарное время записи (1), местонахождения объекта (2), захвата и выгрузки объекта (3) осуществляется за предельно короткое время (менее чем 7 секунд)
- **Высокая устойчивость и надежность комплекса** - АПК SPACEYE не имеет ограничений по форме и поверхностных свойствах сканируемых объектов. Размер устройства адаптирован под размер стандартных евро паллетов. Даже более крупные размеры поддонов не являются ограничением, необходимо только осуществить настройку сканирующего оборудования.

Это устройство было разработано при финансовой поддержке ЕС в рамках Операционной программы «Конкурентоспособность и экономический рост» | Код ИТМС: 25110320069 | Приоритетная ось 1 Инновации и рост конкурентоспособности | Действие 1.3 Содействие инновационной деятельности на предприятиях | Название проекта: Технично-экономическое обоснование и экспериментальная разработка 3D интегрированного сенсорного устройства.



НАУКА И ТЕХНОЛОГИИ ДЛЯ НЕПРЕРЫВНОГО РОСТА

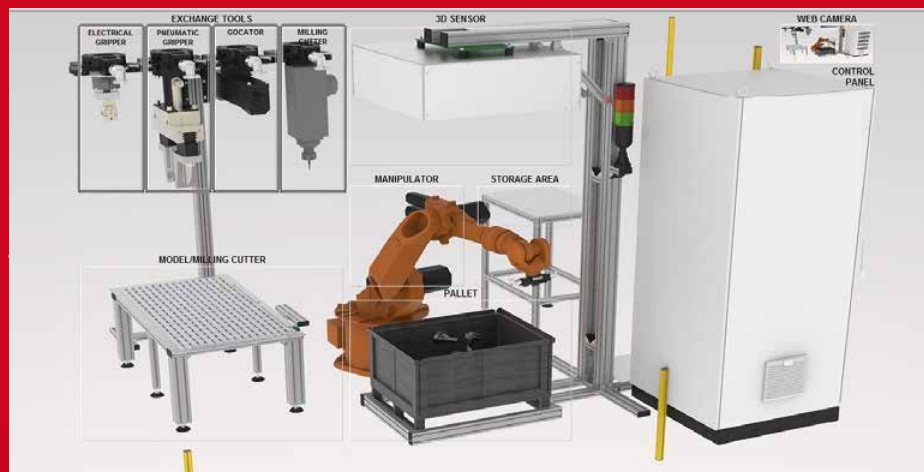


АПК SPACEYE

Роботизированное рабочее место с 3D сенсором

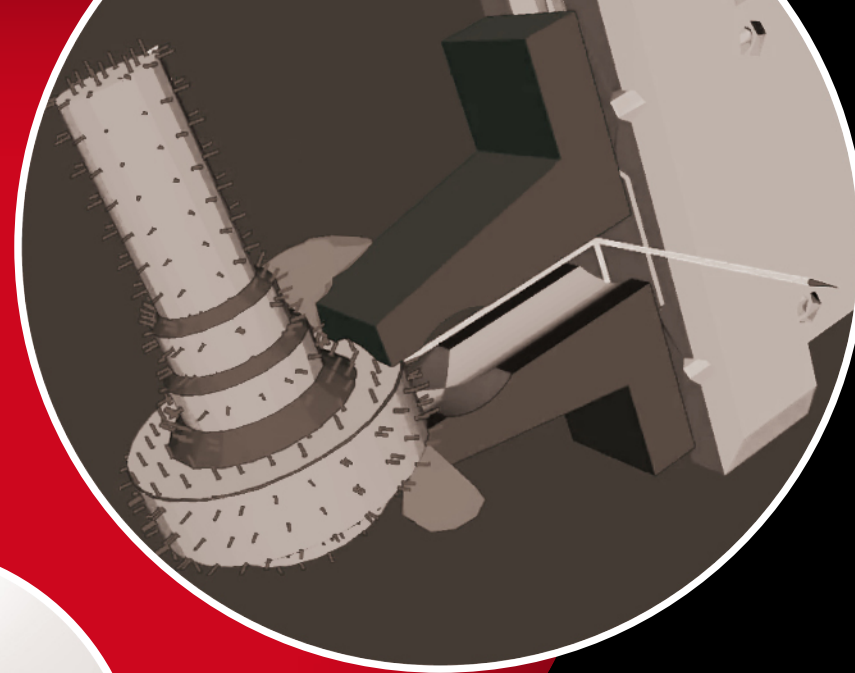
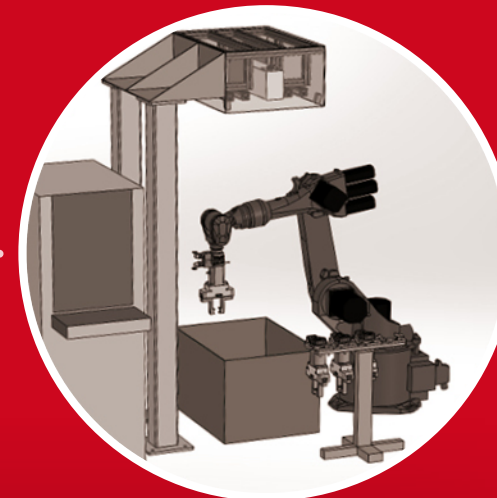
Функции комплекса

- Обнаружение искомой модели
- Получение облака точек (point cloud) в сканируемом пространстве
- Работа ПО по поиску модели в рабочем пространстве
- Определение положения и вращение модели в 3D пространстве с установленным местом захвата объекта роботом-манипулятором и передвижение предмета в назначенное место
- Автоматическое генерирование траектории робота-манипулятора для надежного и безопасного захвата и перемещения объекта



Подсистемы SPACEYE

1. Подсистема подготовки и создания цифровой модели реального объекта.
2. Подсистема обнаружения и определения места захвата объекта (изделия) различных габаритов и форм в 3D-пространстве в случайно созданной массе складываемых объектов (изделий), в том числе модуля функциональной безопасности - БЕЗОПАСНОСТЬ.
3. Подсистема захвата и последующей разгрузки объекта (изделия) различных размеров и форм из массы случайным образом размещенных объектов в 3D пространстве.




kybernetes