

## Eyes

### Système de vision 2.5D flexible et adaptable

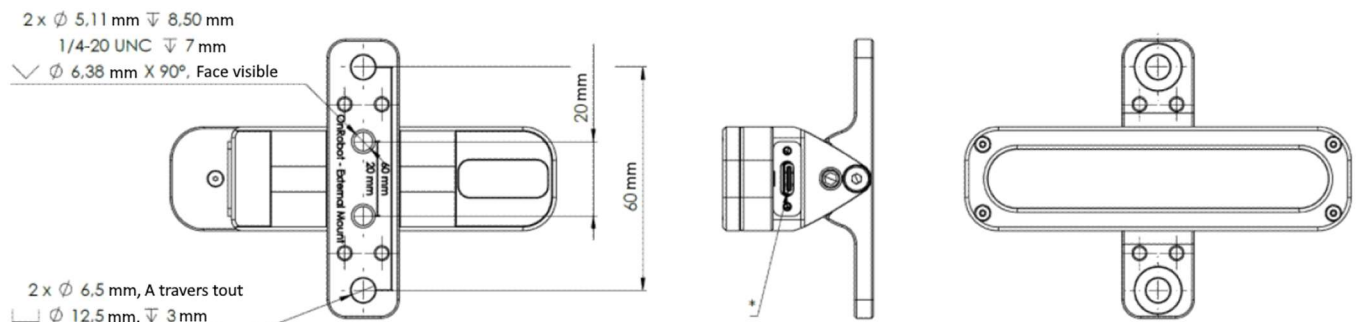


OnRobot Eyes est un système de vision 2.5 D avec étalonnage d'une seule image, flexible et adaptable avec les applications de robotique collaborative. Il permet de visualiser une multitude d'objets quelle que soit leur taille ou leur position.

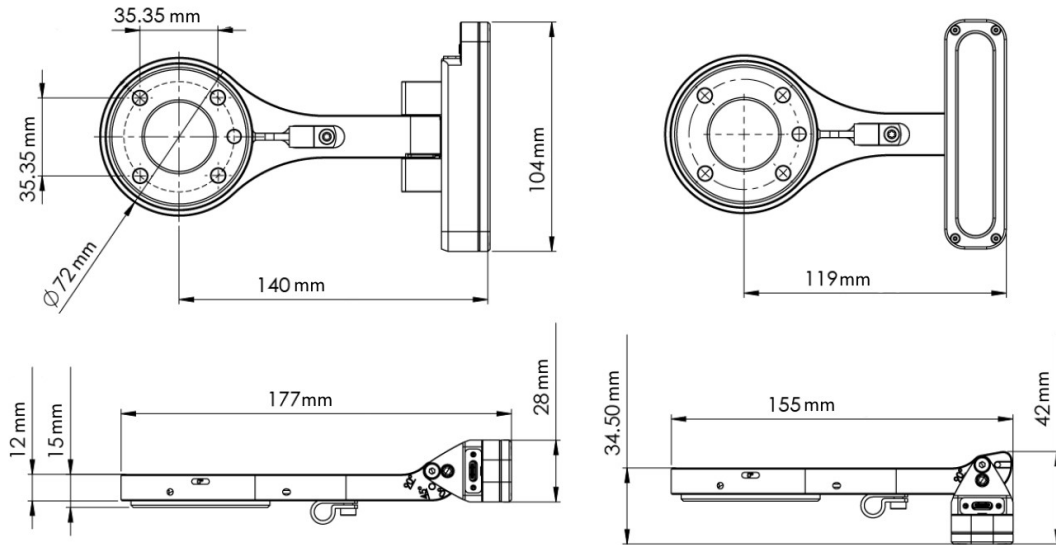
La caméra Eyes permet notamment de faciliter les applications de tri, prise et dépose non structurées. Elle se programme rapidement et s'intègre de façon homogène à votre préhenseur. Son montage peut être réalisé de deux façons : à l'extérieur ou idéalement sur le robot.

### DONNÉES TECHNIQUES :

#### Montage externe



### Montage sur le robot



### Caractéristiques de la caméra :

Interface	USB-C 3.x
Technologie du capteur d'image	Volet roulant 1,4 µm x 1,4 µm taille de pixel
Champ de vision de la caméra RVB (FOV)	69,4° x 42,5° x 77° (+/- 3°)
Résolution de la caméra RVB	1 280 x 1 080
Technologie de la profondeur	Stereo IR actif
Profondeur du champ de vision (FOV)	65°±2° x 40°±1° x 72°±2°
Distance de travail	400 – 1 000 mm
Température de travail	0 – 35°C
IP	IP 65

### Caractéristique de la vision :

Type de système de vision	2.5D	
Taille minimum des pièces	10 x 10 mm ou 15 mm de diamètre	
Type d'applications	Détection, tri	
Reconfigurabilité avec montage sur le robot	Autour de la bride du robot 0 – 90 – 180 – 270 degrés	Inclinaison 0 – 45 – 90 degrés
Temps de traitement	0,5 s en moyenne	
Répétabilité de la détection	< 2 mm	
Précision de la détection	2 mm en moyenne	

### Recommandation d'application et de configuration :

Eclairage	Pas de changements drastiques ni instantanés
Réflexions et points lumineux focalisés	A garder au minimum
Caractéristiques des objets	Différents de l'arrière-plan