K–HIPE–R–PC

（川崎视觉系统PC式图像处理设备）

Kawasaki
Powering your potential

K–HIPE–R–PC4（汽车适用）
外形尺寸：173（W）×254（H）×396（D）
电源：AC 85V–264V 容量：220W
工作温度：0℃～40℃

K–HIPE–R–PC5（duAro用）
duAro专用选装设备
内置于duAro Cart

K–HIPE–R–PC6（普通机器人用）
外形尺寸：149（W）×257（H）×224（D）
电源：AC 85V–264V 容量：220W
工作温度：0℃～40℃

川崎重工业株式会社

机器人事业部
东京总部
〒105–8315 东京都港区海岸1丁目14–5
Tel：03–3435–2501 Fax：03–3437–9880
明石工厂
〒673–8666 兵库县明石市川崎町1–1
Tel：078–921–2946 Fax：078–923–6548
http://robotics.kawasaki.com

川崎机器人（天津）有限公司

天津总公司

天津经济技术开发区信环西路19号泰达服务外包产业园6号楼1/2F
邮编：300457
电话：022–59831888 传真：022–59831889
网址：http://robotics.kawasaki.com.cn/cn1/

上海分公司

上海市长宁区遵义路150号南丰城C栋7楼729室
邮编：200051 电话：021–22183066

广州分公司

广州市番禺区石基镇市莲路罗家村段62号永隆产业园1楼
邮编：511400
电话：020–34818537 传真：020–34818539

昆山机器人中心

江苏省昆山市周市镇金茂路1255号A1
邮编：215313 电话：0512–57936256

川崎（重庆）机器人工程有限公司

重庆市北碚区水土镇云汉大道117号云计算中心F北区202、203、204室
邮编：400000
电话：023–63173088 传真：023–63173088

官网二维码　　微站二维码

Simple and friendly
Kawasaki Robot

安全注意事项

- 使用Kawasaki Robot时，请务必熟读操作手册和其他相关资料，正确安全使用。
- 本产品目录所介绍的产品是通用工业机器人，如果用户希望将机器人进行特殊应用，而这种特殊应用对人体或设备可能会有危害时，请和我们联系我将尽力帮助您。
- 请注意，在本产品介绍的很多照片中，并没有包含安全法规规定的安全围栏等安全装置，在实际应用中必须配备。

明石工厂已取得ISO认证

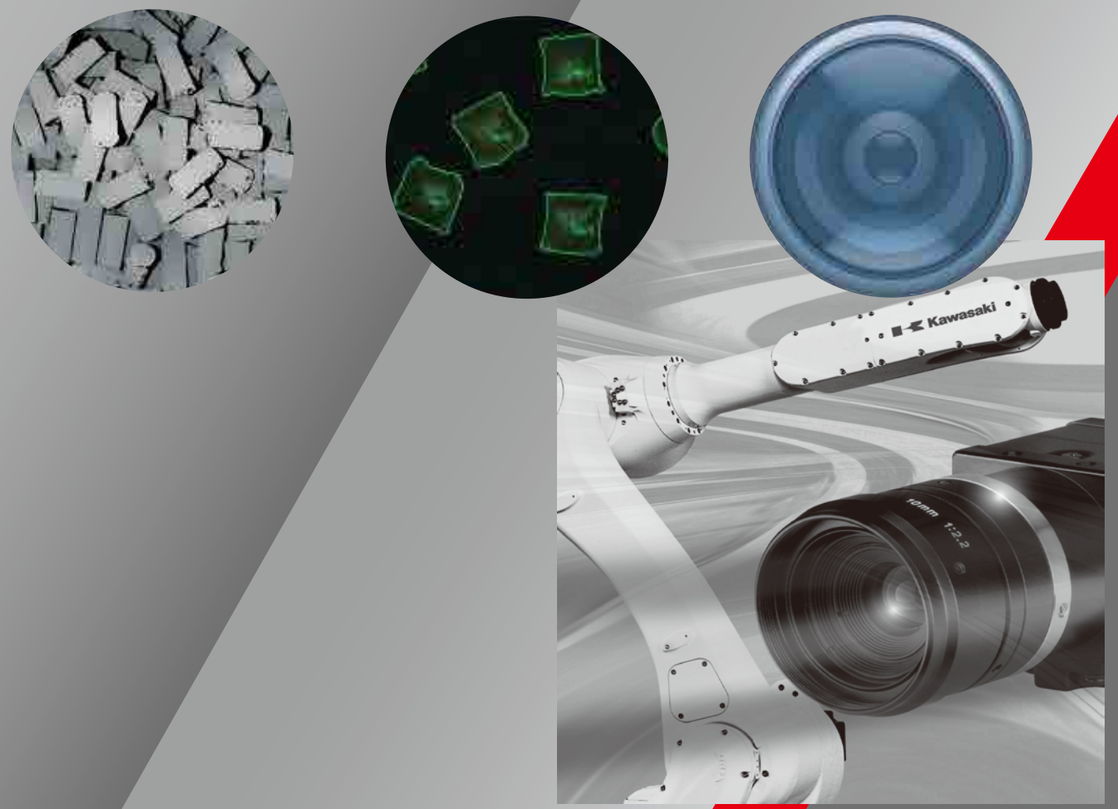
本产品目录介绍的产品中，包含有“外国会对及外国贸易法”规定限制的产品（或技术）。
在出口这些产品时，可能需要该法规定的出口许可证等，请予以注意。

Cat. No. CH1916 May. '18 Ⓜ

Kawasaki
Powering your potential

视觉系统

Kawasaki Robot
川崎视觉系统



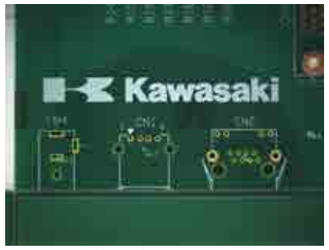
二维视觉

Kawasaki Robot Solutions K-VFinder

●根据我们多年积累的专业知识，我们研发出机器人应用所需的功能。在引入视觉装置的时候往往通信会产生各种问题，而如果和川崎机器人连接则无需进行此类的初期复杂设定。

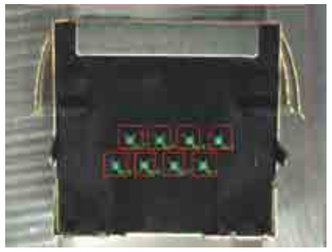
●您可以通过简单的模式匹配和基于二值化的检测进行组合定义。我们完善了调整辅助功能和操作手册，使新手也可以使用图像处理功能。

●除位置测量以外的字符识别、检查应用也可以通过特殊检测处理来完成。（请另行咨询我司）



电路板打孔位的测量

食品包装盒（不确定形状）的位置检测

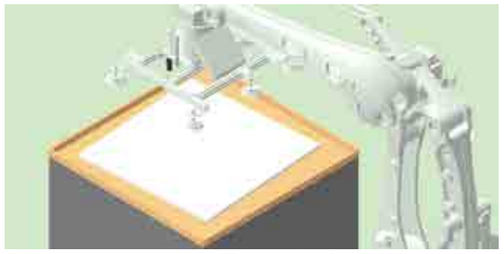

电路板贴装部件的引脚位置测量

在duAro在平板电脑上进行视觉编程

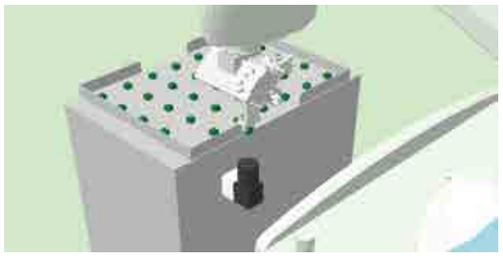
适用案例

①用固定相机/手臂相机对工件位置进行测量，校正抓取位置。

用固定相机检测托盘上工件的位置然后抓取


用设置于手臂上的相机检测工件倾斜度，然后进行作业

②固定相机对工件位置进行测量，校正抓取位置。


检测手臂抓持工件位置，然后校正放置位置

③与传送带同步，同时通过多台机器人分工抓取

使用多台机器人抓取连续传送工件

市售视觉设备

· 机器人控制器配备TCP/IP通信功能，可连接各种市售二维视觉设备。
· 可以根据各视觉设备厂家创建通信程序，因此可以支持不同厂家不同的规格。
实际连接案例：基恩士（CV-X），欧姆龙（FH），松下（PV），Cognex（In-Sight EZ）

三维视觉设备

Kawasaki Robot Solutions K-VFinder NEW

· 使用适配于机器人的成套设备可以大幅减少初期调整工作。
· 使用专用可视设备实现高速识别。

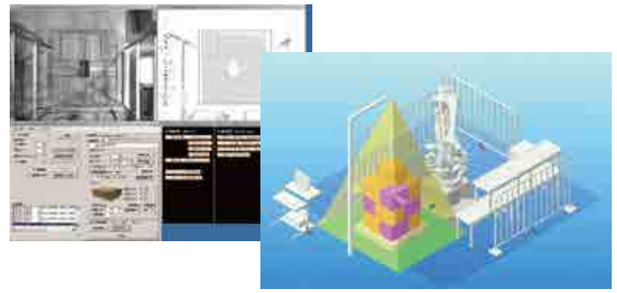
瓦楞纸箱或袋装工件卸垛

规格

视野范围	1,100mm × 1,100mm
计测距离	1,900mm~3,700mm（从工件上方开始的距离）
处理时间	小于1秒（处理时间因检测对象而异）
Z分辨率	±3.5mm~±12mm（取决于物距）
XY分辨率	±1.2mm~±2.5mm（取决于物距）

特征

· 无需录入目标工件，仅通过外部输入的工件尺寸即可自动识别目标工件。



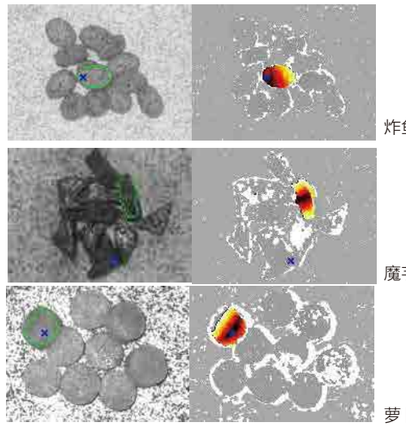
从杂乱堆放的不规则形状食品工件中抓取

规格

视野范围	450mm × 540mm
物　　距	790mm ~ 1,200mm
处理时间	小于1秒（处理时间因检测对象而异）
Z分辨率	± 1 mm（取决于物距）
XY分辨率	±0.5mm~±0.8mm（取决于物距）

特征

•可从杂乱堆放的不规则形状食品工件中抓取
•借助川崎自主开发的工件录入方法，无需专业知识即可轻松录入。


炸鱼排

魔芋

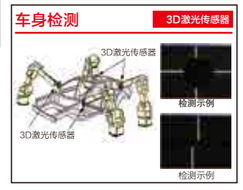
萝卜

其他川崎三维视觉系统

名称	3D激光传感器	3D传感器
外观	高精度（狭窄视野）	中等视野
特征	孔中心、高低差、间隙检测（图像浓淡处理）	检测注册图案的三维位置（图像浓淡处理）
用途	测量、检查 位置校正	零件取出， 位置校正

特征

•采用原装3D传感器，可抵抗周围照明环境和工作表面状态的变动。
•可根据应用改变视野大小等传感器规格。



市售视觉设备

•机器人控制器配备TCP/IP通信功能，可连接各种市售三维视觉设备。
•可以根据各视觉设备厂家创建通信程序，因此可以支持每个厂家不同的规格。
实际连接案例：C佳能（RV），三维媒介（TVS）