

## 关于昂视

昂视智能(深圳)有限公司(以下简称“昂视”)前身“昂纳自动化”2013年5月成立于深圳坪山,是一家机器视觉专业化生产供应商,是集底层算法研发、产品开发、生产销售于一体的科技型企业。

昂视主营业务:为制造自动化领域提供2D视觉、3D视觉、读码器、传感器等工业产品。

昂视具备自主知识产权及富有卓越的创新研发能力,拥有算法、光学、软件、机械、电子等研发团队,能基于客户产品的设计和规格,提供高效的视觉检测解决方案。

昂视在深圳、广州、苏州、上海、山东、武汉、成都等全国主要城市布局营销网络,为客户提供专业的项目评估、解决方案及售后服务,帮助企业提高产品质量、消除生产错误、降低制造成本,实现生产利润最大化。

## 愿景

科技改变世界

## 使命

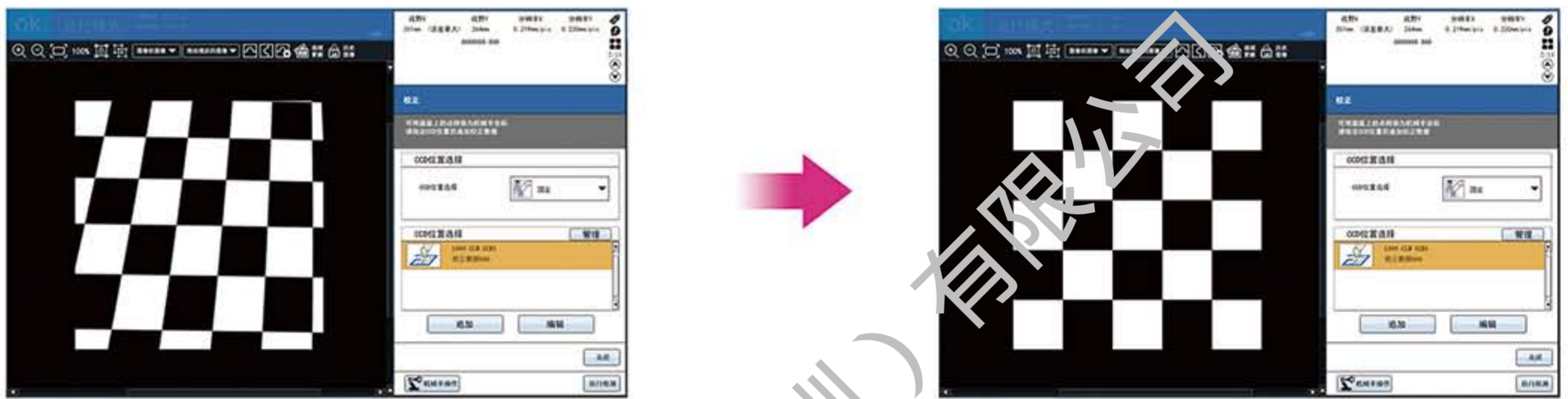
以优秀的产品和服务,给客户创造价值,给员工提供机遇,为股东赢得收益,为社会做出贡献。

## 功能特性

- 高精度定位
- 双相机定位
- 灵活的计算编译器
- 丰富的机械手视觉工具
- 多样校正
- 多元连接

## 畸变校正

图像畸变校正,对全ROI领域进行角度倾斜、镜头畸变的非线性补偿和校正,实现了机械手高精度定位、抓取和装配。



## 双相机定位

利用图像处理算法计算偏移量数据,将数据输出给机械手,最终完成对位。



一键手眼标定,采用轮廓模板进行机械手坐标系和图像坐标系变换的自动手眼标定,只需简单四步,定位工具可以精确输出机械手坐标。



# 简单导航

## 机械手视觉工具定制界面

机械手视觉设定

选择运用程序

使用固定CCD抓取  
通过固定的CCD计算工件位置后执行抓取

1/4

固定

- 抓取
- 放置
- 抓取偏移校正

手部

- 抓取
- 放置
- 其他

使用CCD(相机) CCD1

执行 取消

机械手坐标

坐标X	-347.5	坐标RX	0
坐标Y	311.896	坐标RY	0
坐标Z	47.56	坐标RZ	-77.037

选择校正 注册标准位置 判断条件

拍摄位置坐标

X	-347.45	Rx	0
Y	311.88	Ry	0
Z	47.56	Rz	-77

从拍摄位置的偏移量

取消 完成 执行检测

只需简单的三步即完成工具设定,并对工件进行准确抓取。

丰富的机械手视觉工具,只需一键选择即可



## 多元连接

快速连接常用品牌机械手、伺服平台等。

### 提供机械手视觉安装程序

昂视提供机械手与视觉系统的安装程序，可以轻松完成与机械手的调试工作。

### 允许第三方设备自主加入

与非标伺服平台配合，昂视提供机械手与视觉系统的通讯协议，快速建立通讯。



## 多样校正

针对应用的场景提供自动校正和手动校正两种方式。

### 自动校正

- 在建立机械手连接的前提下使用。
- 一键即可实现简单的运作。
- 无需专业的机械手操作者。
- 无论在何地方都可以实现快速且准确的再现性。



选择移动模式后，只需按下执行按钮即可实现简单的设定。机械手一边自动移动一边执行图像校正，无需手动操作机械手即可在短时间内完成高精度的图像校正。

### 手动校正

- 一键生成机械手校正轨迹。
- 自动写入所有坐标值，无需手动输入。
- 打破以往手动标定不能计算旋转中心的局限。



# 丰富的定位工具

## 位置偏移修正

该功能用于检测工件位置,并反馈其坐标,依照修正源的位置来对工件的位置进行修正,正确进行检测。

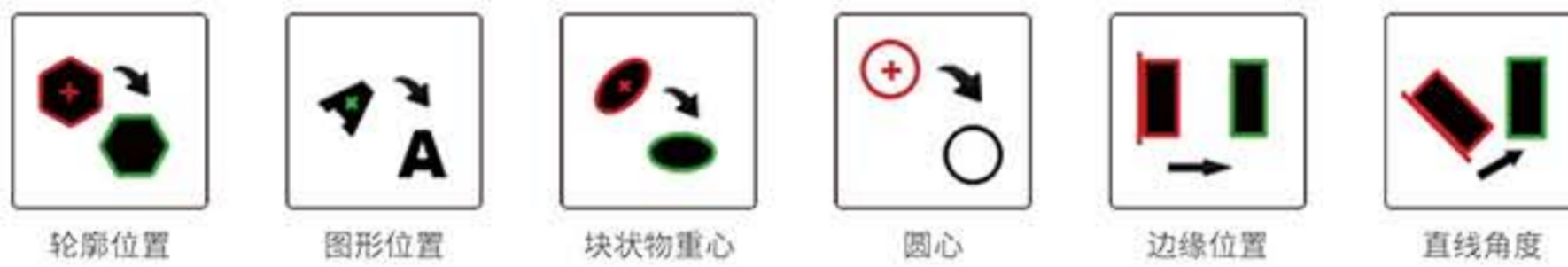


相对于检测范围,当检测对象工件错位时,用修正源工具检测工件位置,并反馈其位置。



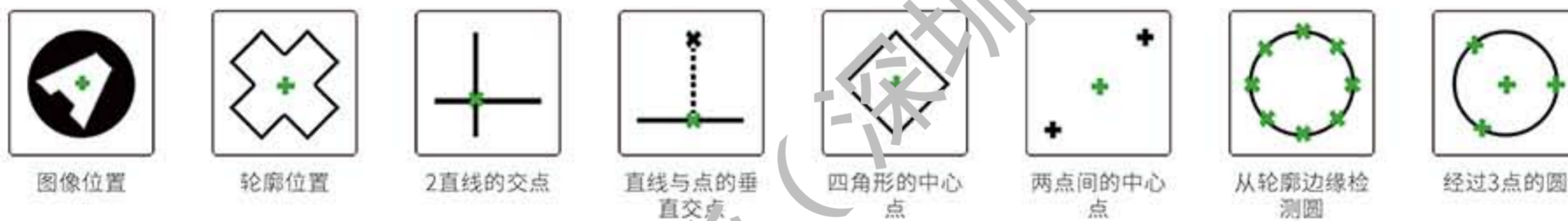
通过修正处理,可追踪工件的动向,移动检测范围的位置,正确进行检测。

## 可作为修正源的工具



## 几何测量工具

丰富的几何测量工具只需选择即可



## 灵活的计算编译器

计算编译器提供一个自定义的编程环境,用户通过调用函数和关键字,构建表达式,简化流程,避免工具数量庞大的现象。

## 可自定义变量

用户可根据编程需求,定义中间变量(实数、位置型、圆型、直线型)。

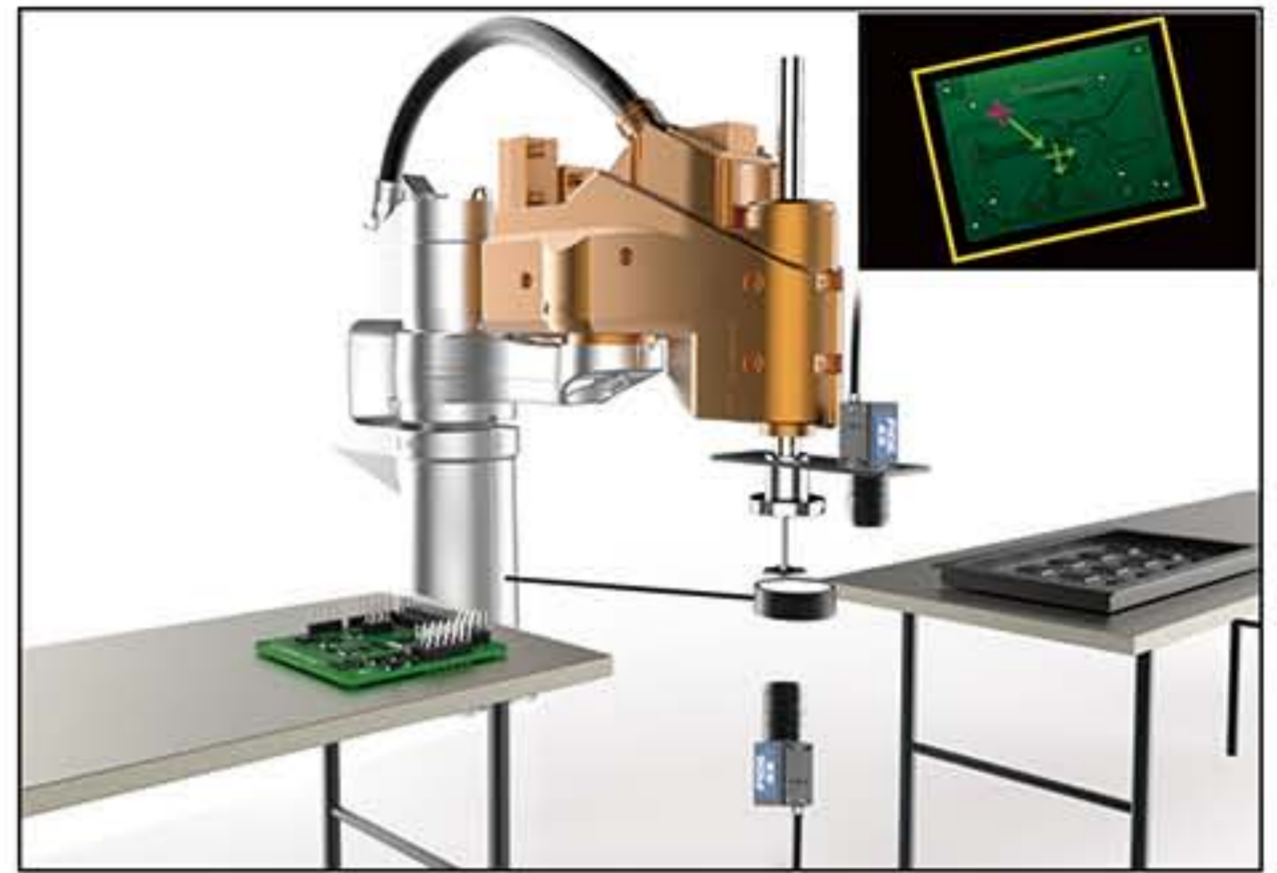
## 灵活的运算处理

提供一百多个函数,用户灵活组合使用,从而实现不同的功能。

# 应用案例



轴承的抓取装箱



电路板贴片时芯片抓取偏移补正



视觉点胶



螺母外观检测和装配

昂视智能(深圳)有限公司



昂视智能(深圳)有限公司

## 昂视智能(深圳)有限公司

- 📍 地址：深圳市坪山区翠景路28号迈乐大厦5-6楼
- ☎ 电话：400-600-0852
- 🌐 网址：www.piqs.com



获取产品资料



关注微信公众号