

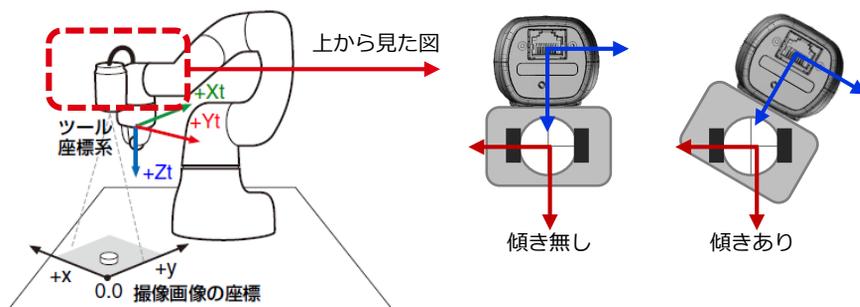
CANON INDUSTRIAL IMAGING PLATFORM

Vision Edition

Q & A

Q

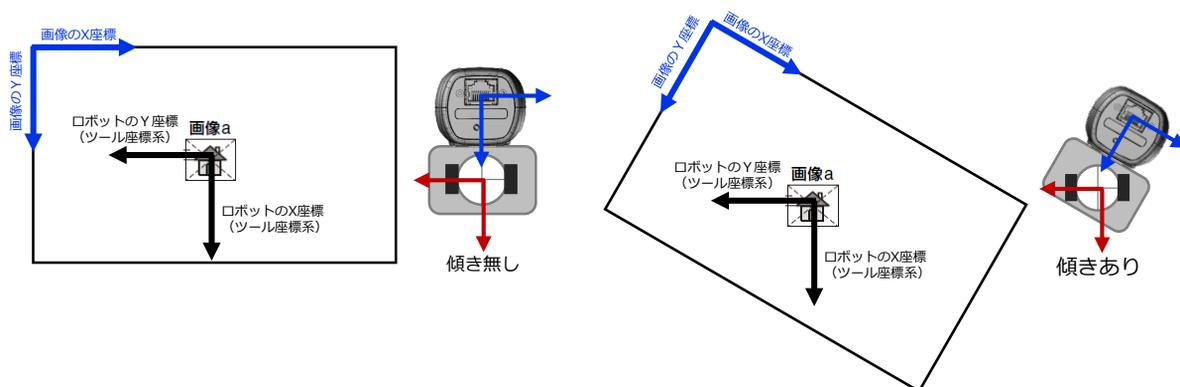
カメラが傾いた状態で取出し補正がうまくいかない



A

撮影ポイントにおいてJ6軸が0度になっていない可能性があります

デンソーウェーブ製COBOTTA（2019年5月時点）に取り付けられたキヤノン製カメラはロボットのJ5軸に取り付けられています。そのため撮影位置によってはロボットのツール座標とカメラ座標がずれてしまいます。この状態で画像処理補正を行うと正しい補正ができません。補正のための撮影を行うロボットポジションのJ6軸を0度にする事でカメラとロボットの座標軸を合わせることで正しい補正ができるようになります。



J 6 軸を0度にする

J6軸を0度にするには【ロボット移動先補正】パーツ内の【J6軸リセット】ボタンを使うと簡単です。それとは別にWincapsⅢ等でロボットポイントを直接編集していただいても良い。

