

テーマ

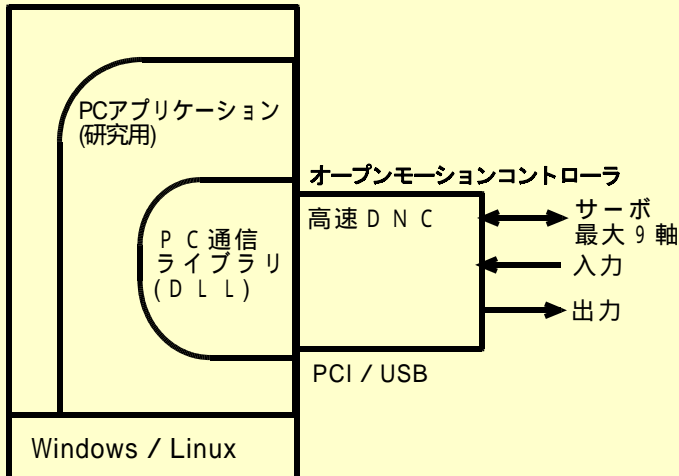
ロボット制御
カメラ追従ロボット

応用例

画像処理による物体追従 カメラ監視システム

概要

モーションコントローラがPCソフトの指令でカメラをリアルタイムに姿勢制御します。1フレーム(30msec)単位の指令でなめらかに連続軌跡動作します。シャッター信号に同期して各軸座標を計測することも可能です。
WindowsやLinuxのDLL開放により、各研究機関のソフトウェアからリアルタイムに制御・監視できます。

事例

カメラ追従装置
(SPX-8000)



WindowsやLinuxにも対応
研究システム
カメラの高速追従動作(なめらか、高速、高精度)

オープンモーションコントローラの特徴

多軸制御
複数カメラの同期制御

シャッタタイミングによる座標計測
シャッタ信号をモーションコントローラのセンサラッチに入力。
画面(フレーム)毎の正確なカメラ座標を記録するので物体の位置を正確に計測できる。

アナログ速度指令による高応答サーボ
モーションコントローラで位置ループ制御して、サーボへ速度指令することで
フィードフォワード制御やなめらか・高速・高精度な制御が可能。

パルス列指令サーボ制御でもOK
1ppsの極低速から最大4Mppsまでなめらか制御できます。

絶対値エンコーダ
安川・三菱J2のアブソP Gに対応

PC通信ライブラリー(DLL)の特徴

研究ソフトとの連係

Windows / Linux
研究目的や環境に応じて対応

PC(パソコン)接続

自由なアプリケーション設計
モーションコントローラの内部情報をリアルタイムに常時読み出せるため、研究用のPCソフトから自由・リアルタイムに制御・監視が可能