

設備メーカーの経験・ノウハウを活かして

# VISTOM Series

画像処理

3次元処理

ティーチレス

# VISTOM



- **最大4カメラ仕様**  
Basler製GigEビジョンカメラが接続可能



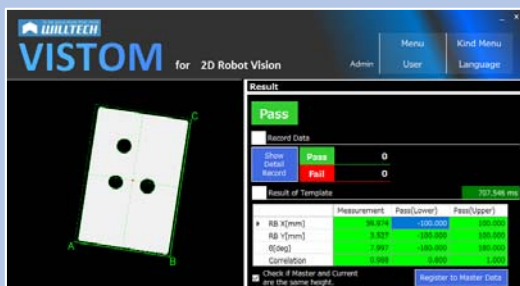
- **カスタム対応**  
Windows10 64bit搭載コントローラで  
保存様式のカスタム対応や弊社作成ソフトを別途インストール可能



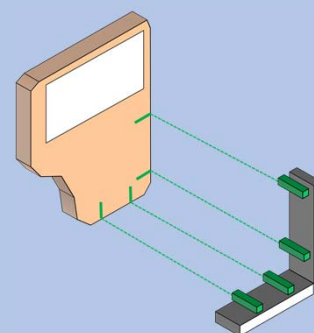
- **1カメラ仕様の低コスト版もリリース**

## 機能例

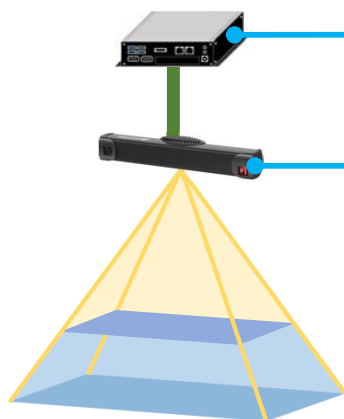
- **ロボット 2D位置補正(画像登録式)**  
複数パターンのテンプレートを登録可能
- **ロボット 2D位置補正(特徴穴登録式)**
- **ロボット 3D位置補正**  
プロファイルセンサ×4つを使用  
ガラスやドアの位置ズレ検出に特化して  
高速に3次元で補正



2021年夏リリース予定



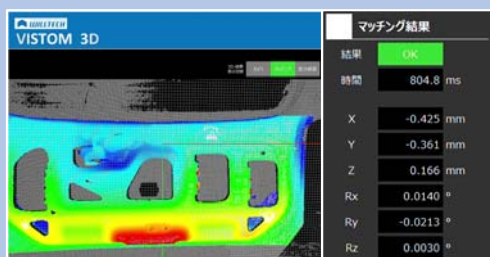
# VISTOM 3D



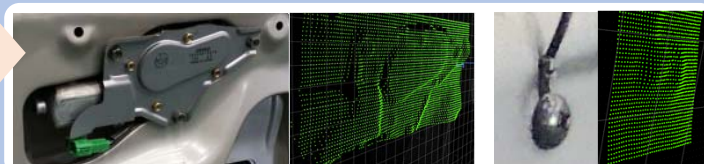
- **3次元処理コントローラを独自開発**  
VISTOM 3Dとして2020年6月リリース
- **Photoneo製PhoXi Scannerを採用**  
広範囲を高速にスキャン可能  
豊富なラインナップ

## 機能例

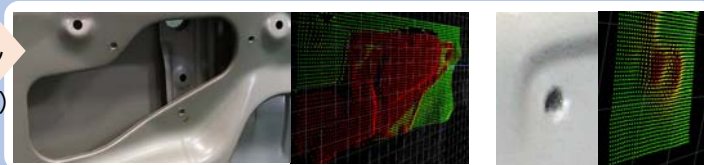
- **3次元位置補正**  
1つのワークに対して3次元位置補正を実施  
マスターデータと現在の3Dスキャンデータを点群で比較して3次元位置を検出  
ロボット補正動作などに適用可能
- **3次元有無検査**  
部品の有無を3次元で検査する  
部品組付、ネジ組付などの検査が可能



部品あり

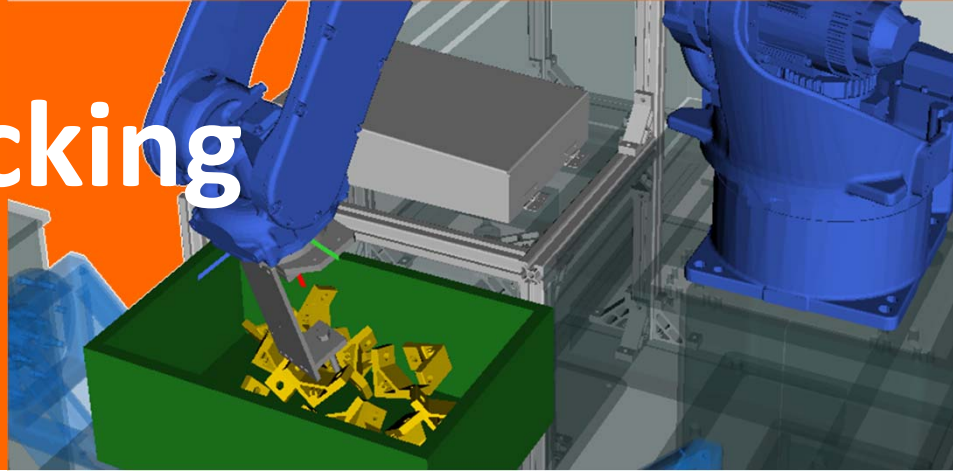


部品なし  
(検出可能)



2021年春リリース予定

# VISTOM Picking



- **バラ積みピッキング専用コントローラ**

Photoneo製PhoXi Scannerにてバラ積みワークをスキャン  
VISTOM Pickingコントローラでロボットに位置情報を送信

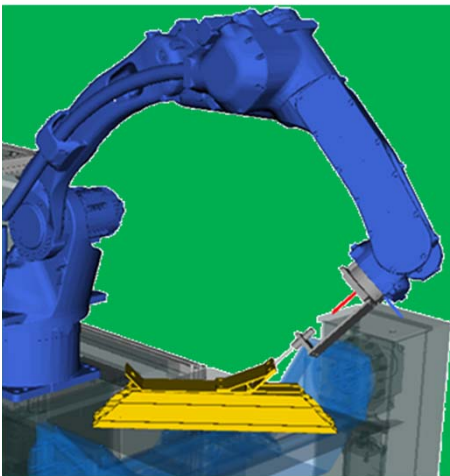
- **ロボットがぶつからない姿勢で5点の位置データを作成**

①開始位置 → ②接近位置 → ③把持位置 → ④退避位置 → ⑤終了位置

- **CADデータ(.stlファイル)とスキャンしたワークとを比較**

2021年春リリース予定

# VISTOM TeachLess



- **安川電機殿MOTOMANシリーズに特化**

出力形式は2パターン準備

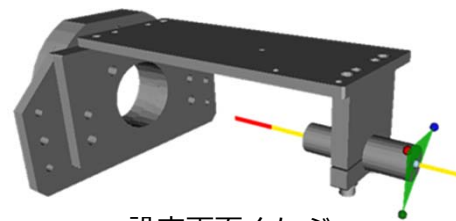
→ motoPlusを使用

ロボットに対して直接P変数データを書込

→ JOBファイルの生成にも対応予定

- **ティーチェレス動作に対して3次元補正も可能**

Photoneo製PhoXi Scannerでスキャンし  
対象ワークに対してティーチングを補正



設定画面イメージ

S軸	-20.0728	R軸	-37.9872
U軸	21.3899	B軸	-34.3216
T軸	-30.4238	T軸	0.0001

# VISTOM Series

機能例については、一部を紹介しています。  
資料にない用途についても、ご相談ください。  
リリース前の情報については変更になる可能性があります。予めご了承ください。



**ウイルテック株式会社**

**本社**

〒824-0073 福岡県行橋市福丸770-1  
TEL : 0930-26-2770 FAX : 0930-26-2780

**関東支店**

〒360-0023 埼玉県熊谷市佐谷田2719  
TEL : 048-577-8616 FAX : 048-577-8617

**URL** : <http://www.will-tech.co.jp>

**e-mail** : [info@will-tech.co.jp](mailto:info@will-tech.co.jp)

お問い合わせ

改良のため、仕様・外形を予告なしに変更することがあります。

資料No.WT-P-002A 作成：2020年9月