



Prensas y Carrocerías

Prueba de Concepto para Bin-Picking de Bisagras de Portón Kuga

NT084 (proyecto realizado en colaboración con IT8 Software)

El proceso de carga de bisagras y tornillos del portón del Kuga se realizaba de manera manual.

Se estableció como objetivo automatizar este proceso.

Para ello, se ha diseñado un sistema de bin-picking, aplicando la visión artificial y la robótica colaborativa, para automatizar la carga de bisagras de portón.

La solución técnica inicial contemplaba la instalación de 1 ó 2 robots colaborativos y un sistema de visión embarcado/estático para localizar y definir la cogida de los componentes (bisagras + tornillos).

El principal reto tecnológico para facilitar la cogida de las piezas con un sistema bin-picking era el tamaño de los contenedores, la disposición de las bisagras y la cantidad limitada de piezas.

El resultado esperado de este proyecto es aumentar la eficiencia del proceso automatizando por completo la carga de bisagras y tornillos. Está en ejecución ya que se han ido encontrando dificultades en las validaciones.