



关注公众号



添加销售微信

纸箱/软包拆垛视觉识别

让机器人“看懂”世界，服务世界

行业痛点

Industry Demand

环境复杂:集装箱内箱体位移、堆叠无序、尺寸不一

行业痛点

Industry Demand

识别误差:传统2D视觉无法感知深度,倾斜箱体检测准确率低

解决方案

Solution

迈尔微视MRDVS RGB-D深度相机 + 视觉AI识别算法

技术亮点

Technical Highlights

1.高精度实时感知

- 多模态数据同步输出:实时采集RGB图像与高精度深度点云 ($\pm 3\text{mm}@1\text{m}$) 支持RGB-D数据对齐
- 动态环境适应性:抗强光/低光/反光干扰,图像生成稳定

2.工业级通讯与集成

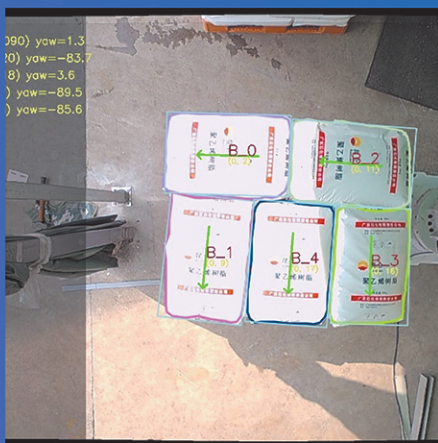
- 标准化协议:支持TCP/IP通讯,可快速对接主流机械臂控制系统,快速部署
- 低延迟传输:相机端侧算力,端到端数据延迟 $<100\text{ms}$

3.内置AI大模型算法

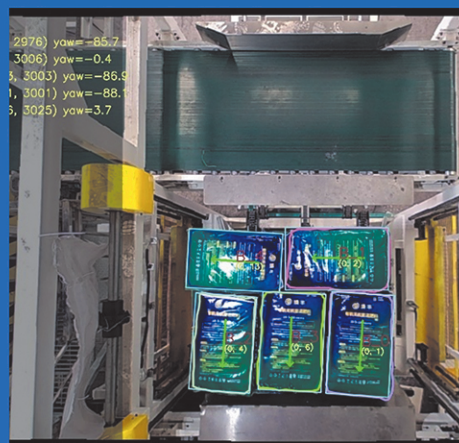
- 智能位姿检测:实时输出箱体/软包6D位姿(中心坐标XYZ+长宽高)及朝向角,箱体轮廓识别准确率高
- 高速推理:1秒内完成检测-计算-输出全流程,满足实时控制需求



可识别位移、堆叠无序、尺寸不一的箱体



抗强光与光影影响



可识别纹理复杂、表面反光等复杂物体