

基于3D视觉的 软包识别与拆垛

支持标准通信协议（JSON版），
可与多品牌机器人无缝集成，
支持六花垛、五花垛等多种
复杂堆垛结构



方案优势

通过3D视觉与AI算法，实时精准识别软包堆垛形态，提升工作效率并减少人力操作的风险。



行业痛点与挑战

人工拆垛效率低，风险高

人工拆垛费时且劳动强度大，带来安全隐患，难以满足高效作业需求。

软包形状不规则，抓取难度大

软包在堆叠时易变形且形状不规则，增加了自动化识别与抓取的难度。

视觉识别算法 开发难度高 集成复杂

视觉识别算法的开发需要应对不规则软包的复杂形态，具有一定的技术难度。



技术亮点

高性能视觉与AI算法

相机捕捉表面纹理和点云数据，结合AI深度学习，精准识别软包和纸箱等不规则物体，减少掉包和破包现象。



内置算法，简化部署

拆垛算法在相机内运行，实现实时数据处理，降低对外部设备的依赖，提升响应速度和系统效率。

四点标定，操作便捷

采用四点标定方法，简化系统与机械臂的对接，提升集成效率。

自适应识别与抓取规划

无需预先训练，支持复杂堆垛结构，并通过智能规划优化抓取顺序。

抗环境光干扰

系统能够在复杂光照条件下稳定运行，确保视觉识别的可靠性。

客户 评价

- “迈尔微视的 3D 视觉拆垛解决方案让我们的自动化生产线运作更顺畅，极大减少了人力投入，并且抓取精准，降低了损耗。”
- “设备稳定且易于集成，我们的技术团队几乎没花时间就完成了与现有机械臂的对接”。

