

IL PROGETTO SCAVA DI DATALOGIC E CRIT È ALLE SUE FASI FINALI

Bologna, 20 settembre 2021. Datalogic, leader mondiale nei mercati dell'acquisizione automatica dei dati e dell'automazione di fabbrica, è lieta di annunciare che il progetto SCaVa (acronimo di Stereo Camera Validation), realizzato in collaborazione con CRIT, sta volgendo al termine.

Fa parte del progetto COVR, finanziato dal programma Horizon 2020. COVR si occupa della sicurezza dei robot collaborativi (cobot) e mira a sviluppare strumenti e metodologie di test.

Lo scopo del progetto SCaVa è quello di proporre un metodo di convalida per i dispositivi di protezione basati su video con tecnologie stereo (VBPDST) in conformità con i relativi standard di sicurezza IEC 61496-1 e IEC/TS 61496-4-3. La convalida di tali dispositivi di protezione è destinata alla loro applicazione nella collaborazione sicura uomo-robot.

Datalogic sta esplorando l'argomento per creare un nuovo protocollo di convalida per testare le stereo-camere di sicurezza sviluppate internamente. CRIT sta gestendo la comunicazione e la diffusione delle attività del progetto.

I risultati ottenuti finora comprendono la formalizzazione di una configurazione di test per valutare le prestazioni di due modelli di telecamera: uno con capacità di rilevamento del corpo e uno con capacità di rilevamento del braccio. L'analisi dei dati raccolti ha permesso un'efficace caratterizzazione della telecamera eseguita in un ambiente controllato. Inoltre, Datalogic ha fornito una panoramica dal punto di vista di un produttore di dispositivi di protezione delle lacune individuate negli standard attuali e nei prodotti robotici commerciali.

Entro la fine di settembre 2021, le attività del progetto saranno completate assieme al protocollo per la convalida di un dispositivo di protezione basato sulla visione con capacità di rilevamento del braccio e del corpo, secondo lo standard IEC 61496.

Per ulteriori informazioni sul progetto SCaVa e i suoi risultati, nonché sul progetto COVR, il 30 settembre si terrà un workshop. Per saperne di più, clicca [qui](#).