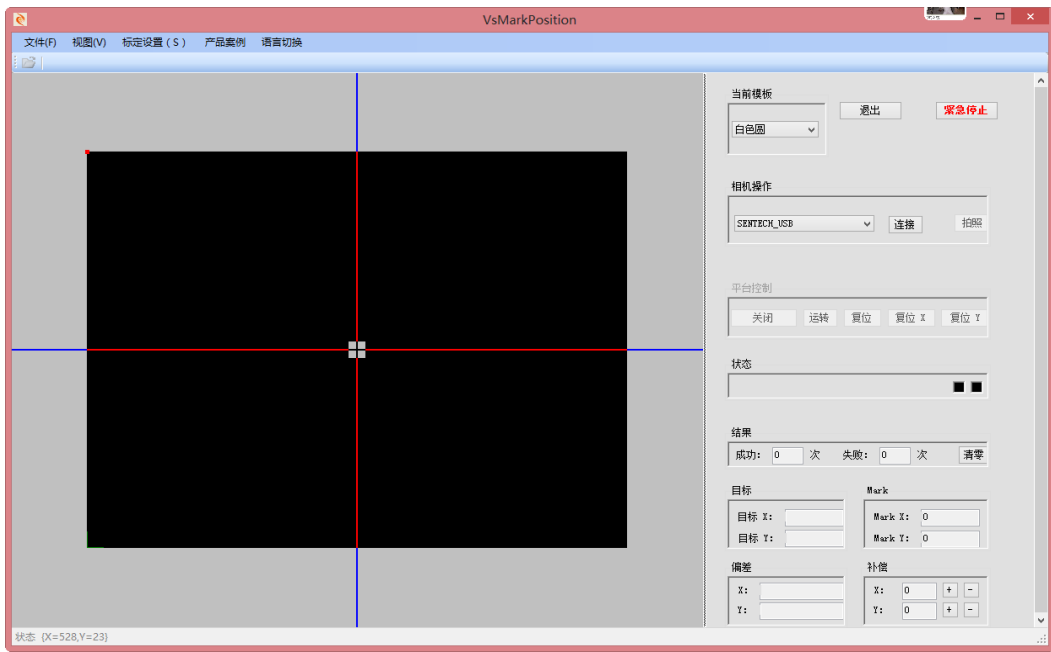


图像定位

利用图像算法，自动计算出工作物到目标位置的XY偏移量，然后把偏移量通过串口传给外部控制机器，通过控制平台的移动，达到精确定位的目的。



系统技术:

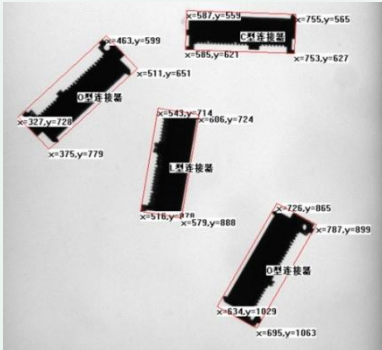
- **算法标定:** 设定对像实际长度，通过标定算法得到测量常数。
- **模板匹配:** 拍照后根据对像特征，选择并匹配模板，达到提高精度目的。
- **Mark标记:** 获取对象坐标，并标记其Mark点。计算X/Y方向到目标物偏移量。
- **定位:** 将得到的偏移量信息，通过串口通信传给机器平台。控制平台移动精确定位。

产品特点:

- ☒ 界面全中文显示，简洁、操作易懂。
- ☒ 提供外部接口，可扩展性强；
- ☒ 可用于机械部件、电子板卡等流水线作业，应用广泛；
- ☒ 基于PC、机器视觉平台的软件，具有科技前瞻性。

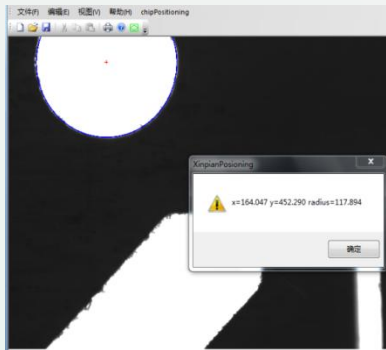
公司案例

(I) 连接器定位识别



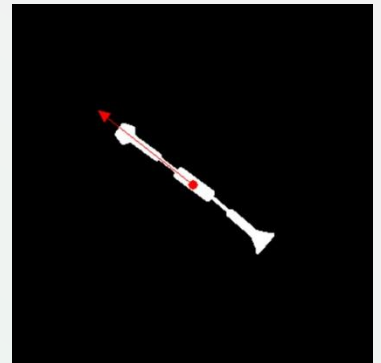
有ABC三种类型连接器，在图像坐标系中计算每个连接器的位置和角度信息，并识别每个连接器的类型，将定位及识别结果在图像相应位置显示出来。

(II) 连接器卡头检测



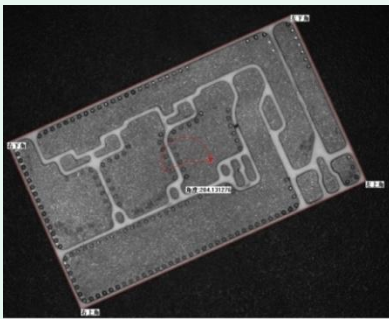
对铜版上的圆孔进行圆形定位，并根据圆孔内外灰度信息的差异，估算圆孔的深度。

(III) 机械铜孔定位 (单个工件)



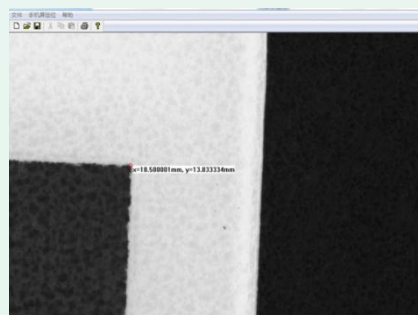
对机械铜孔进行方向定位，并定出中心点等信息，传输外部机械手装置进行抓取。

(IV) 线路板定位

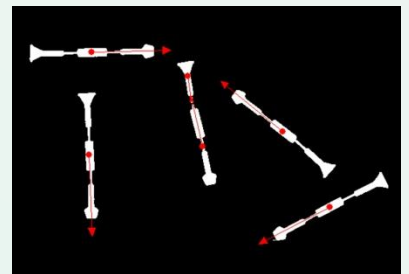


对工业线路板进行坐标，旋转角等位置信息的定位，并判断正反面，将信息传输给机械手，作为抓取的依据。

(V) 手机屏定位



(VI) 工件方向定位



将长条形工件（待检测物品），中间要抓取的点在图像坐标系中的位置和角度信息，计算并显示出来。通过串口通信，告诉机械手坐标位置，然后机械手完成抓取动作。