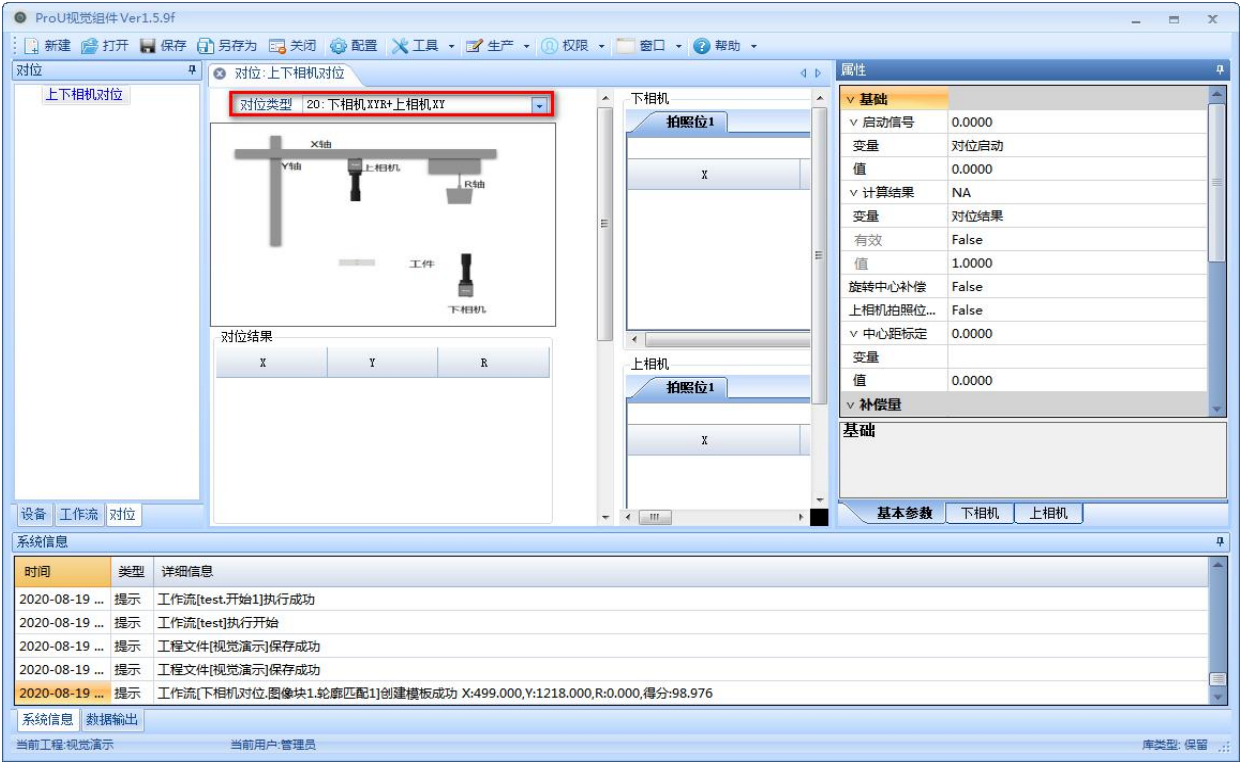


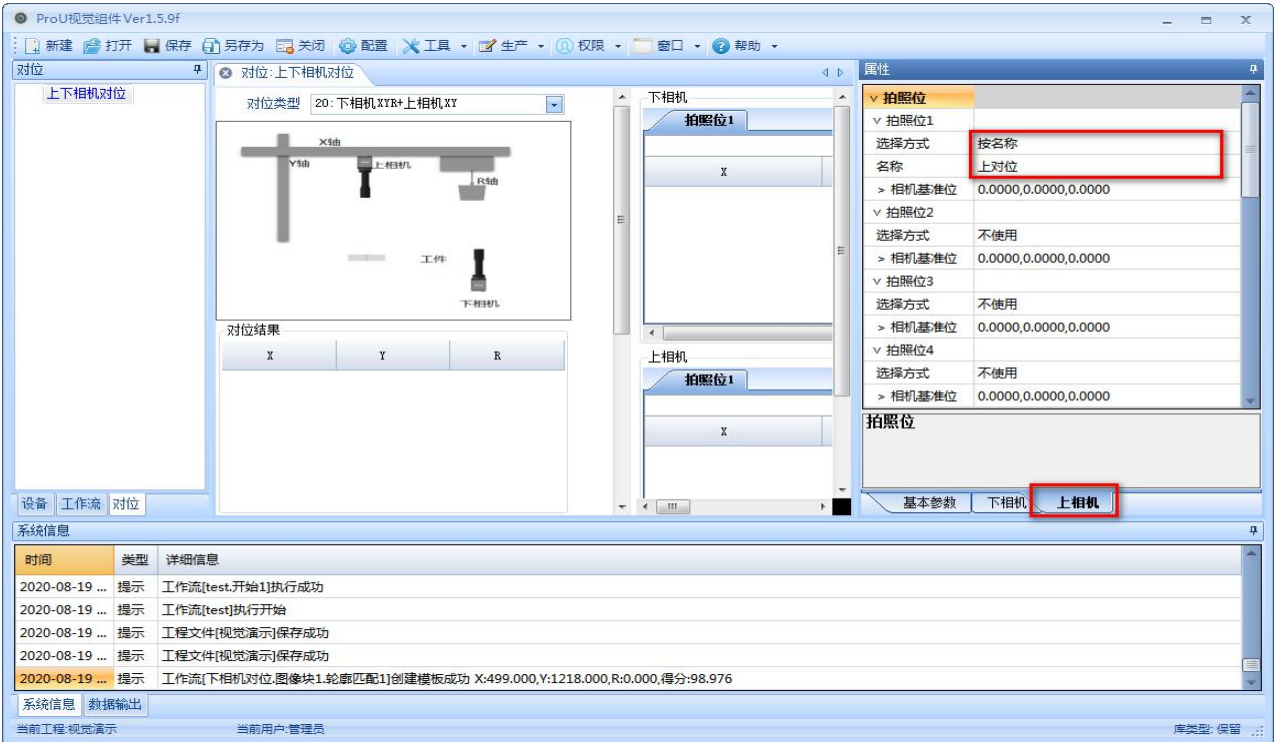
上下相机对位

(1).根据机构和相机的安装方式，选择对应的对位类型，上下相机的对位类型序号为 20

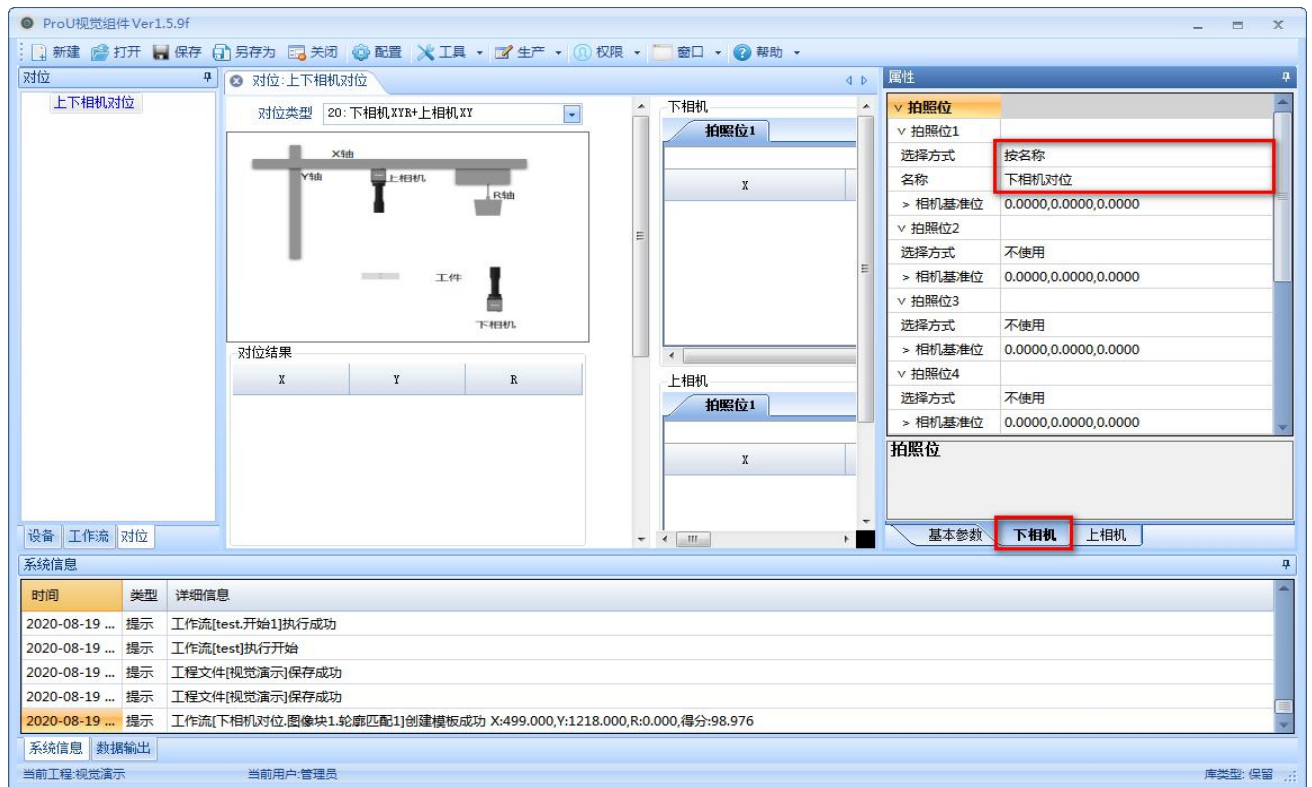


(2)配置好对位计算需要用到的 workflow;

①上相机



②下相机

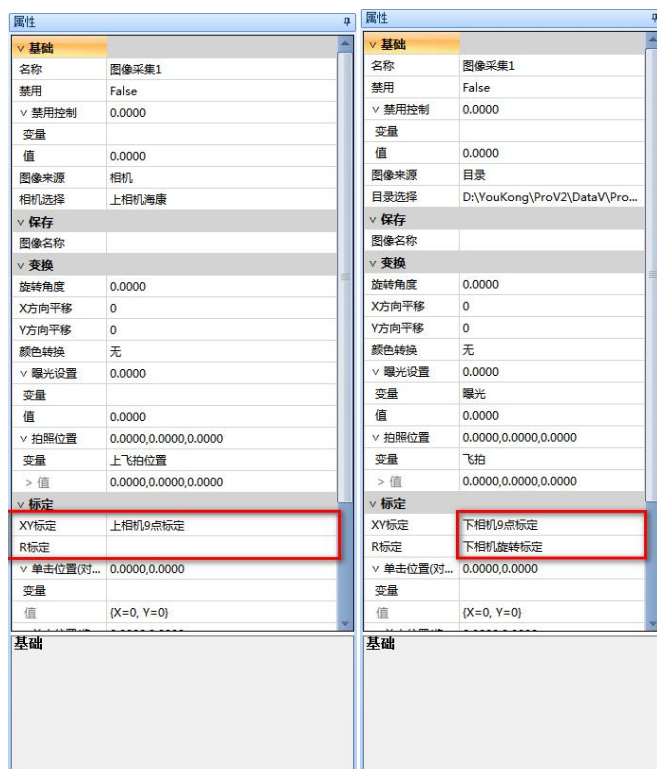


注意：1.计算中使用的点位和角度，是从工作流中的“对位点”模块获取。所以选择的工作流中需要在“对位点”模块中选好对位点。

2. 对应工作流中图像采集模块中要填有标定文件

上相机

下相机



(3).上下相机的中心距：即上相机的拍照位中心到下相机拍照位中心的距离

方式一：如果条件合适，可以直接用产品去贴合，差多少就补偿多少即可。自己算补偿值，把算好的补偿值填入系统补偿中

属性

基础

启动信号

0.0000

变量

对位启动

值

0.0000

计算结果

NA

变量

对位结果

有效

False

值

1.0000

旋转中心补偿

False

上相机拍照位...

False

中心距标定

0.0000

变量

值

0.0000

补偿值

系统补偿

-245.0905,-11.8765,0.0000

变量

系统补偿

> 值

-245.0905,-11.8765,0.0000

用户补偿

0.0000,0.0000,0.0000

变量

用户补偿

> 值

0.0000,0.0000,0.0000

值

基本参数

下相机

上相机

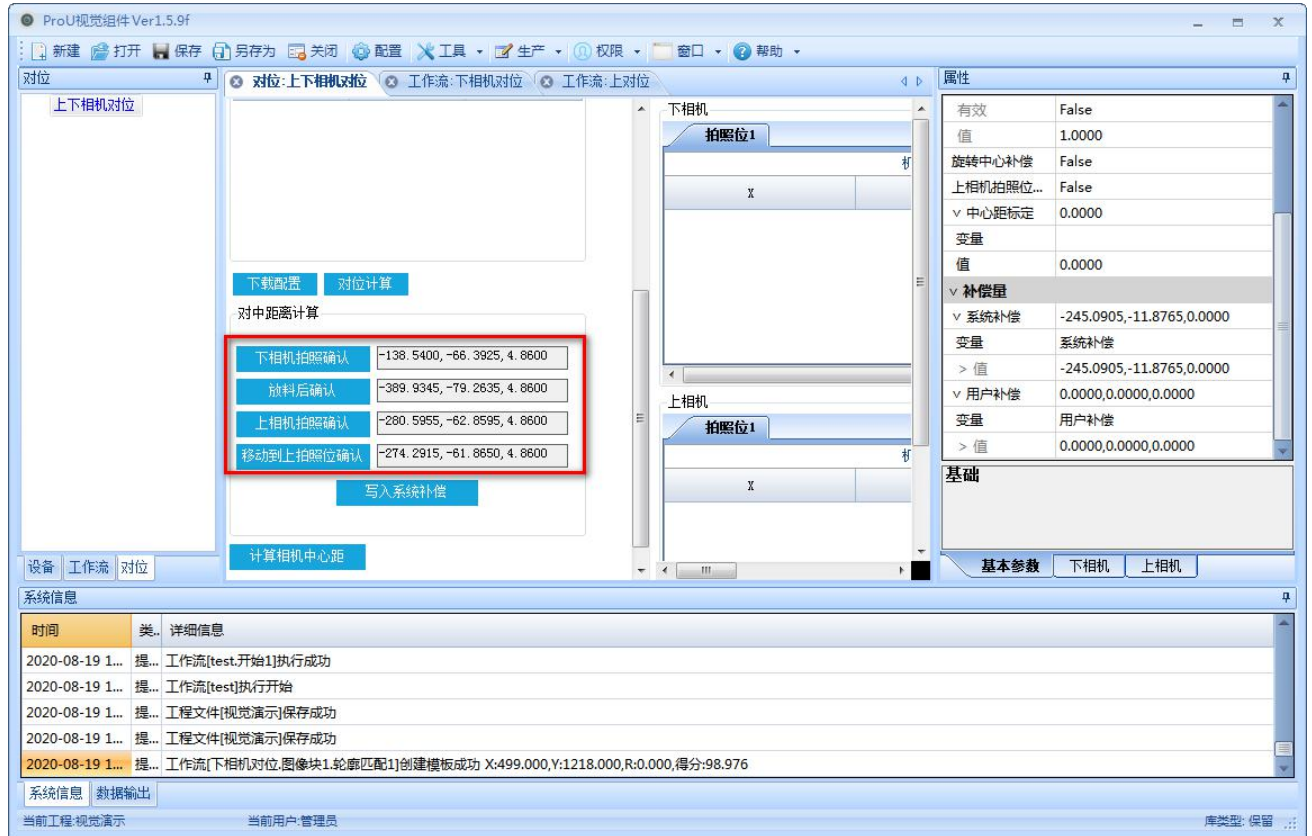
方式二：借软件中的工具

第一步：找一个有粘性的圆标，到下相机拍照位，找圆标的中心，手动运行下相机工作流后，点击下相机拍照确认

第二步：把圆标贴在上相机能拍到的位置，点击放料后确认，记录放料的轴的位置

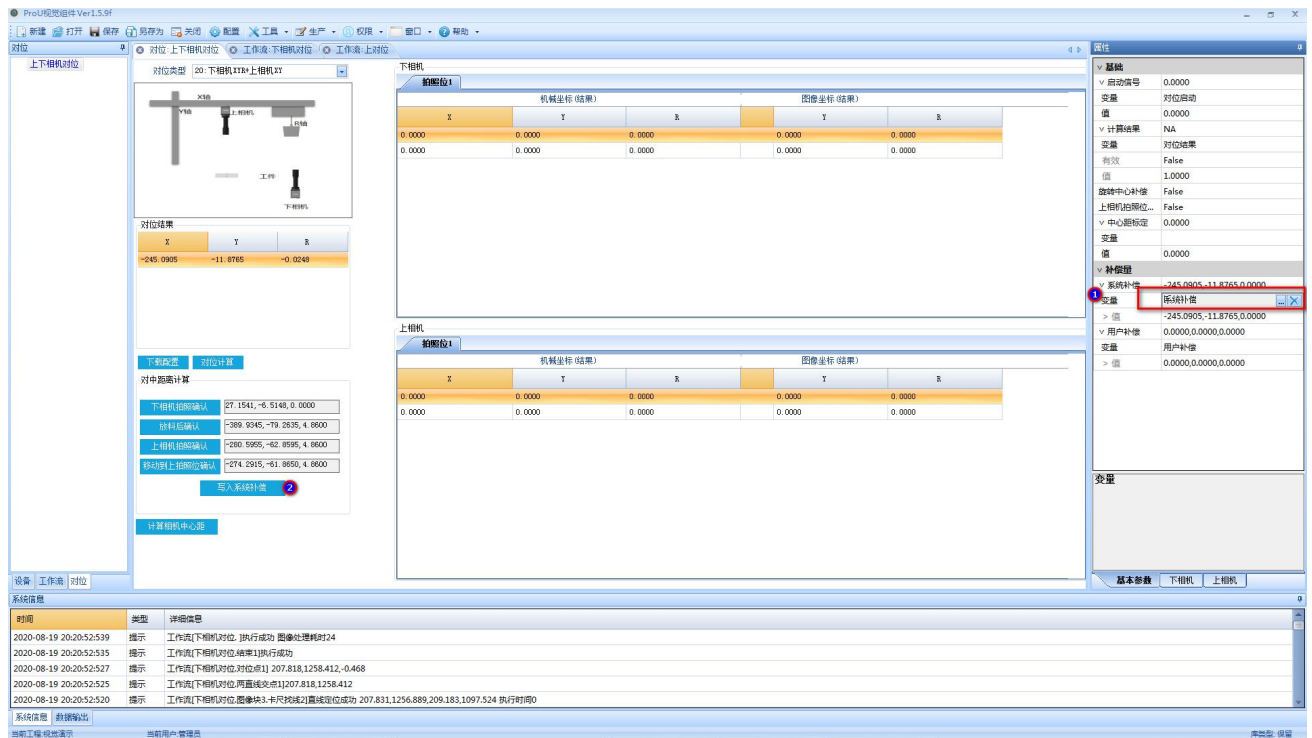
第三步：上相机移动过去拍圆标，找圆标的中心，手动运行工作流后，点击上相机拍照确认。

第四步：上相机移动到正常的拍照位，点击移动到拍照位确认



第五步：系统补偿填好一个变量

第六步：点击写入系统补偿，计算的中心距就会自动写到系统补偿中



(4)完成好以上操作，即可开始拍照，对位计算。上下相机拍完后手动触发计算即点击下图的"对位计算"按钮，可在对位结果栏中查看结果。

若程序自动计算，则需再基本参数页面配置好启动信号。

