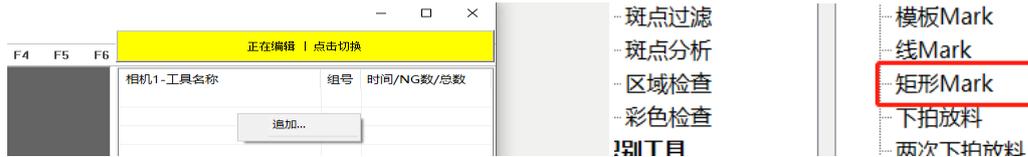


矩形 Mark

一、使用流程

1. 右键选择追加矩形 Mark 工具



2. 双击矩形 Mark 进入工具编辑状态

相机1-工具名称	组号	时间/NG数/总数
0. 线Mark1	0	0.0/0/0
1. 矩形Mark1	0	0.0/0/0
2. 下拍放料1	0	0.0/0/0

3. 进入常规设定文本框

4. 设置常规文本框内容，点击更新

The screenshot shows the '常规设定' (General Settings) dialog box. It has two tabs: '常规设定' and '参数设置'. The '常规设定' tab is active. The settings are as follows:

- 执行条件: 总是执行 (dropdown)
- 跟随位置补正: 无 (dropdown)
- 加入综合判定: 是 (dropdown)
- 条件取反:
- 校正图像:
- 本组基准: 设置为当前图像, 载入显示
- 工具基准: 设置为当前图像, 载入显示
- 结果显示: 显示检测范围, 显示检测结果, 高级...

Annotations with arrows point to various elements:

- 执行当前工具的前提 (points to '执行条件')
- 跟随选定工具作为初定位 (points to '跟随位置补正')
- 对当前工具输出做一个条件处理 (points to '加入综合判定')
- 输出取反 (例:OK 变 NG) (points to '条件取反')
- 小范围调整图像角度 (points to '校正图像')
- 更新修改后的设置 (points to '更新' button)

- 5.单击进入参数设置文本框
- 6.单击框选矩形，在图上按住左键框选矩形并调整大小与角度，右键确定
- 7.按照实况设置好文本框里的其他参数，点击更新创建完成

The screenshot shows the '矩形Mark1' software interface. On the left, a circular image contains a rectangular selection box with yellow arrows indicating the scanning direction. On the right, the '参数设置' (Parameter Settings) panel is visible, with several fields and buttons highlighted by red boxes and numbered 1 through 4. Callout boxes provide detailed instructions for each highlighted element.

1. 点击框选矩形: Points to the '框选.' button in the '工具输出' (Tools Output) section.

2. 左键框选选择需要抓取的矩形: Points to the left mouse button used to select the rectangle on the image.

3. 查找范围: 调整黄线宽度; 点集步距: 调整黄线密集度: Points to the '查找范围' (Search Range) and '点集步距' (Point Set Step) fields.

4. 点击更新创建完成: Points to the '更新' (Update) button at the bottom right.

查找箭头方向, 可取反: Points to the '箭头取反' checkbox.

可设置寻找点的个数与矩形的角度偏差: Points to the '点数和角度差' (Number of Points and Angle Difference) field.

项目	X坐标	Y坐标	角度
中心	397.00	159.50	0.000
线1-2	312.50	119.50	0.000
线2-3	481.50	119.50	0.000
线3-4	481.50	199.50	0.000
线4-1	312.50	199.50	0.000

二、参数说明

1. 方向取反就是对扫描反向进行取反，图像中黄色的箭头即为扫描方向。

PS: 该功能和线型选择配合使用。

方向取反

2. 选择线序即对搜索结果做选择，选择'0'即为跳变最强边，选择'1'即为符合设置参数搜索到的第一条边，选择'-1'即为符合设置参数搜索到的最后一条边。

选择线序

3. 设置查找范围：调整黄线宽度
4. 设置点集步距：调整黄线密集度
5. 梯度阈值：灰度值跳变的高低，一般设置在20~35的范围，如果图像效果比较好，可以设置的高一点。
6. 角度范围检查即为对搜索到的矩形做角度范围限制。

角度范围

有效点数

5

有限点数就是所查找的线需要多少