

矩形提取B

一、工具制作流程

1. 右键选择点击追加工具，双击选择矩形提取B工具



2. 双击矩形提取B进入工具编辑状态

相机1-工具名称	组号	时间/NG数/总数
0. 矩形提取B1	0	0.0/0/0

3. 进入常规设定对话框

4. 设置常规对话框内容，点击更新

执行当前工具的前提

跟随选定工具作为初定位

对当前工具输出做一个条件处理

矩形提取B1 [CCD1:矩形提取B]

常规设定 参数设置 工具输出

执行条件 总是执行

跟随位置校正 无

加入综合判定 是

☐ 条件取反

校直图像

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...

测试

<< >>

显示处理前图像

更新

输出取反 (例:OK 变 NG)

小范围调整图像角度

5. 单击进入参数设置文本框



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

1

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. 像素平均即搜索点的时候，取多少像素的平均值。

像素平均

3

7. 角度范围检查即为对搜索到的线做角度范围限制。

+/-45度

8. 最少点数就是所查找的线需要多少个符合的点拟合成。最大角度差是所查找的矩形角度不能超过设定值。

点数和角度差

5个/3.0度

最少点数

5

最大角度差 3.000