

# 说 明

## 1、查询单个图像结果:

发送: **FINDIMAGE**;图像名称

接收: **FINDIMAGE**;图像名称;X 像素坐标;Y 像素坐标;图像角度;成功标识(1-OK,0-Fail)

例如:

发送: FindImage;Blob

**获取图像结果失败:** IMAGERESULT;Blob;-1.00000;-1.00000;999.00;**0**

**获取图像结果成功:** IMAGERESULT;Blob;320.1230;240.123;45.909;**1**

## 2、查询多个图像结果:

发送: **FINDMULTIIMAGE**;图像名称;结果个数

接收: **IMAGEMULTIRESULT**;图像名称;结果个数;X 像素坐标 1,Y 像素坐标 1,图像角度 1| X 像素坐标 2,Y 像素坐标 2,图像角度 2|.....;成功标识(1-OK,0-Fail)

例如:

发送: FindMultiImage;Blob;2

**获取图像结果失败:** IMAGEMULTIRESULT;Blob;2;-1.00,-1.00,999.0|-1.0,-1.0,999.0;**0**

**获取图像结果成功:** IMAGEMULTIRESULT;Blob;2;320.0,240.0,45.6|-1.0,-1.0,999.0;**1**

## 3、查询条码识别结果:

发送: **FINDBARCODE**;图像名称

接收: **BARCODERESULT**;图像名称;条码;成功标识(1-OK,0-Fail)

例如:

发送: FindBarCode;BarCode

**获取条码结果失败:** BARCODERESULT; BarCode; **0**

**获取图像结果成功:** BARCODERESULT; BarCode;ABCDE;**1**

## 4、发送文字信息给视觉软件

发送: **SHOWMESSAGE**;信息

接收: RETURNMESSAGE

例如:

发送: ShowMessage;Hello, Vision 界面将弹出信息 Hello

接收: RETURNMESSAGE

视觉软件将以信息提示框的形式将文字信息显示出来

## 5、发送请求后返回抓图完成

在 Seeting.in 增加以下选项:

**[SendGrab]**

**Enable=1**

在该条件下, Vision 程序收到命令后, 抓图完成后,直接在原来命令后附加;**OK** 发送返回, 然后继续图像处理.

如 Robot 发送 FINDIMAGE;BLOB, Vision 程序收到后,抓图, 然后返回: FINDIMAGE;BLOB;**OK**. 图像处理完成后,再发送最后图像结果.

Robot 程序使用时,在接收到抓图完成命令后, 可执行其它任务, 等需要获取图像处理结果的时候, 再查看当前收到的图像处理结果或发送以下第 6 条所描述的 QUERY 命令查询结果.

## 6、随时查询上次结果

查询单个图像结果: **QUERY; IMAGERESULT;**图像名称

如: **QUERY; IMAGERESULT;**Blob, 返回 **IMAGERESULT;**Blob;320.1230;240.123;45.909;1

查询多个图像结果: **QUERY; IMAGEMULTIRESULT;**图像名称

如: **QUERY; IMAGEMULTIRESULT;**Blob, 返回 **IMAGEMULTIRESULT;**Blob;2;320.0,240.0,45.6|-1.0,-1.0,999.0;1

查询条码结果: **QUERY; BARCODERESULT;**图像名称

如: **QUERY; BARCODERESULT;** BarCode, 返回 **BARCODERESULT;** BarCode;ABCDE;1

如果当前没有结果, Vision 将发送 **NORERESULT** 返回.

注意: 当 Vision 累计结果超过 5 条, 将清空所有结果.

## 7、统计命令:

机器人 | 统计

产品名称:	<input type="text" value="4"/>	程序名称:	<input type="text" value="33"/>
计划书编号:	<input type="text" value="333"/>	开机时间:	<input type="text"/>
产出:	<input type="text"/>	单片加工时间:	<input type="text"/>

测试机	1	2	3	4	5	6
站点	BBBB	CCCC	DDDD	EEEE	BBBB	CCCC
工作时间						
等待时间						
报警次数						
Pass						
Fail						
上料NG						
良率						

开机时间/产出/单片加工时间

**Result;0;**开机时间;产出;单片加工时间

1# 测试机:

**Result;1;**工作时间;等待时间;报警次数;Pass;Fail;上料NG;良率

2# 测试机:

**Result;2;**工作时间;等待时间;报警次数;Pass;Fail;上料NG;良率

3# 测试机:

**Result;3;**工作时间;等待时间;报警次数;Pass;Fail;上料NG;良率

4# 测试机:

**Result;4;**工作时间;等待时间;报警次数;Pass;Fail;上料NG;良率

5# 测试机:

**Result;5;**工作时间;等待时间;报警次数;Pass;Fail;上料NG;良率

6# 测试机:

**Result;6;**工作时间;等待时间;报警次数;Pass;Fail;上料NG;良率

## 8、模拟发送指令:

可通过以下两种方法实现:

### 1). 设置如下, 可显示调试菜单



### 2). 可通过远程如 Robot, 超级终端等发送指令, 即可实现模拟运行

**阵列检查模拟指令:** POSDEMO; 图像名称; 相机序号

如: POSDEMO; BlobDetect; 0 表示在相机 0 画面处理图像 BlobDetect, 需要在工作目录下存在 BlobDetect.png 文件

**查询单个图像结果模拟指令:** FINDDEMO; 图像名称; 相机序号

如: FINDDEMO; Blob; 0 表示在相机 0 画面处理图像 Blob, 需要在工作目录下存在 Blob.png 文件

**查询多个图像模拟指令:** FINDMULTIDEMO; 图像结果; 结果个数; 相机序号

如: FINDMULTIDEMO; Blob; 3; 0 表示在相机 0 画面处理图像 Blob 以获得 3 个结果, 需要在工作目录下存在 Blob.png 文件

**条码查询模拟指令:** DEMOBC; 图像名称; 相机序号

如: DEMOBC; BarCode; 0 表示在相机 0 画面处理图像 BarCode, 需要在工作目录下存在 BarCode.png 文件

## 9、示教点增加说明:

1. 在当前目录下建立文件 Points.txt
2. 在文件内输入 Robot 内定义好的点名称
3. 在校准名称里面选择最后一个 Points, 下方保存下拉框里面将出现文件内所有点.
4. 在校准名称里面选择其它名称, 下方保存下拉框里面将出现相机示教所用的所有点
5. 在对 Points 下的点做校准的时候, 如果照相选项勾选, 每次移动 X/Y/Z/U/V/W, 都将执行照相.



## 10、产品设置:

1. 在 Robot 程序设置可保持全局整型变量:

条码: BCSan

上料设置: UPMethod

下料设置: DNMethod

测试步骤1到6: Tester1, Tester2, Tester3, Tester4, Tester5, Tester6

上料托盘X 个数: XUPCount

上料托盘X 长度: XUPLength

上料托盘 Y个数: YUPCount

上料托盘Y 长度: YUPLength

上料托盘角度: XUPAngle

下料托盘X 个数: XDNCout

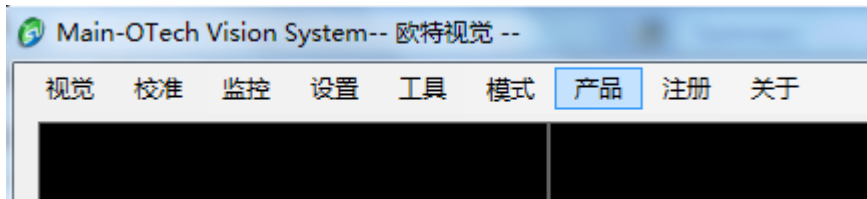
下料托盘X 长度: XDNLengh

下料托盘 Y个数: YDNCout

下料托盘Y 长度: YDNLengh

下料托盘角度: XDNAngle

2. 选择菜单产品:



进入以下界面:

