

德厚技高

务实创新



编写视觉检测子程序



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC



1

视觉检测程序架构

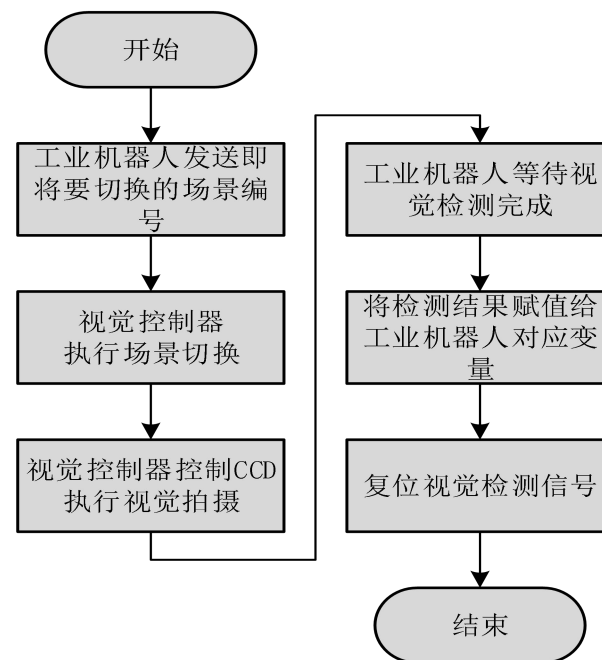
2

视觉检测程序编写



1.视觉检测程序架构

工业机器人与视觉检测系统通信程序CVision (num SceneNum)是带参数的例行子程序，通过调用不同数值参数实现切换到视觉检测系统中不同的场景并进行检测，可以在不同的分拣体例中使用。工业机器人与视觉检测系统通信程序逻辑结构如下图所示。





2.视觉检测程序编写

(1) 建立带参数的例行程序
CVision (num SceneNum)。

(2) 发送视觉检测系统场景编号，编号值即为SceneNum的数值，并添加等待时间。

例行程序声明

名称:	CVision	ABC...
类型:	程序 ▼	
参数:	num SceneNum	...
数据类型:	num	...
模块:	Module1 ▼	
本地声明:	☐ 撤消处理程序:	☐
错误处理程序:	☐ 向后处理程序:	☐

37

38

```
SetGO ToCGroScene, SceneNum;  
WaitTime 0.5;
```



2.视觉检测程序编写

(3) 置位场景切换信号，添加等待时间。

39

40

```
Set ToCDigAffirm;  
WaitTime 0.5;
```

(4) 置位视觉系统拍照信号
“ToCDigPhoto”，等待视觉检测
完成，即 “FrCDigCCDFinish” 信
号状态为1。

41

42

43

```
Set ToCDigPhoto;  
WaitTime 0.2;  
WaitDI FrCDigCCDFinish, 1;
```



2.视觉检测程序编写

(5) 利用赋值指令将检测结果保存至变量 “CCDResult” 中。

44

```
CCDResult := FrCDigCCDOK;
```

(6) 复位视觉检测各数字量
(组) 输出信号。

45

```
Reset ToCDigPhoto;
```

46

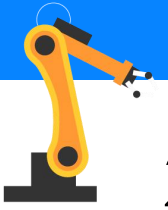
```
Reset ToCDigAffirm;
```

47

```
SetGO ToCGroScene, 0;
```

48

```
ENDPROC
```



2.视觉检测程序编写

整理程序如下：

```
ENDPROC   PROC CVision(num SceneNum)
    SetGO ToCGroScene, SceneNum;
    WaitTime 0.5;
    Set ToCDigAffirm;
    WaitTime 0.5;
    Set ToCDigPhoto;
    WaitTime 0.2;
```

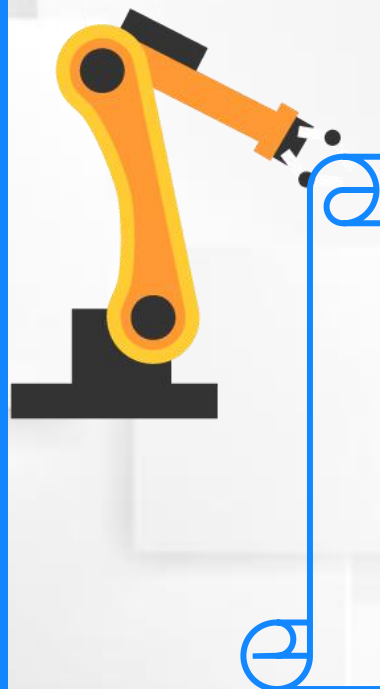
```
WaitDI FrCDigCCDFinish, 1;
CCDResult := FrCDigCCDOK;
Reset ToCDigPhoto;
Reset ToCDigAffirm;
SetGO ToCGroScene, 0;
```

```
ENDPROC
```



德厚技高

务实创新



本次课程到此结束

谢谢观看



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC