

FH-FHV7 Shape Search Uygulamas1

İÇİNDEKİLER

- Açıklama
- Shape Search Uygulamas1

Açıklama :

Bu dökümanda FH-FHV7 model kameralarda, Shape Search uygulamasının nasıl yapılacağı anlatılacaktır. Shape Search uygulaması örneğin akan hatta ürünün var olup olmadığı kontrolü için kullanılır. PC ile bağlantısı ve güç kablolarının bilgisi için aşağıdaki bağlantıdaki dökümandan faydalanılmalıdır:

<https://destek.omron.com.tr/wp-content/uploads/2023/03/FHV7-Kamera-PC-Baglantisi.pdf>

Aynı zamanda ilk kamera kurulum ayarları için aşağıdaki dökümandan faydalanılması gerekmektedir:


<https://destek.omron.com.tr/wp-content/uploads/2023/03/FH-FHV7-Kamera-Kurulum-Ayarlari.pdf>

Bu dökümanda kullanılacak ürünler aşağıda belirtilmiştir:

FHV7 Serisi Kamera:




IO (Güç) kablosu için 2m'lik FHV-VDB-2M kodlu ürün kullanılmıştır. Aşağıdaki tabloda bağlantı için renk kodlarının anlamı gösterilmiştir:

| Appearance | Description | Model |
|-------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------|-------------|
|  | I/O cable straight Cable length: 2 m, 3 m, 5 m, 10 m, 20 m | FHV-VDB □□M |

Ethernet (programlama) kablosu olarak FHV-VNB-2M kodlu ürün kullanılmıştır. Aşağıdaki tabloda bu ürün gösterilmiştir:

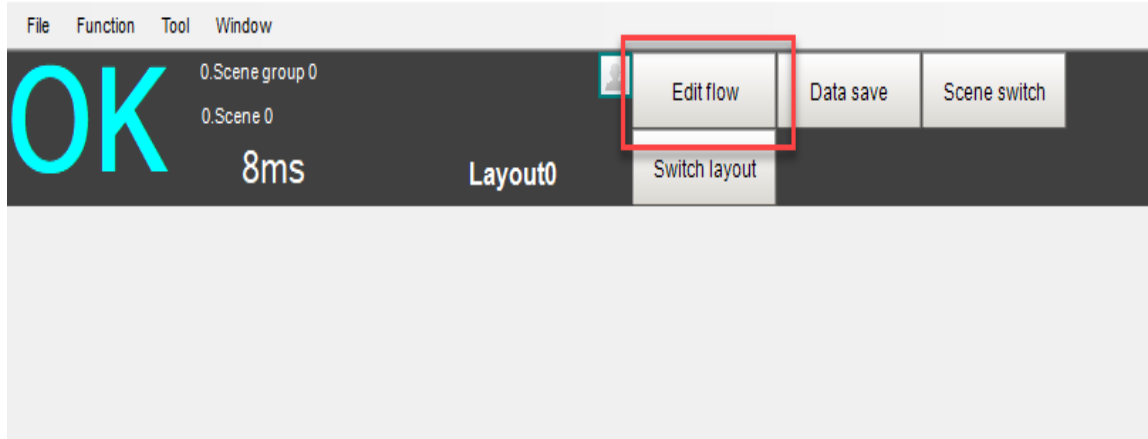
Ethernet Cables

| Appearance | Description | Model |
|-----------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------|-------------|
|  | Ethernet cable straight Cable length: 2 m, 3 m, 5 m, 10 m, 20 m | FHV-VNB □□M |

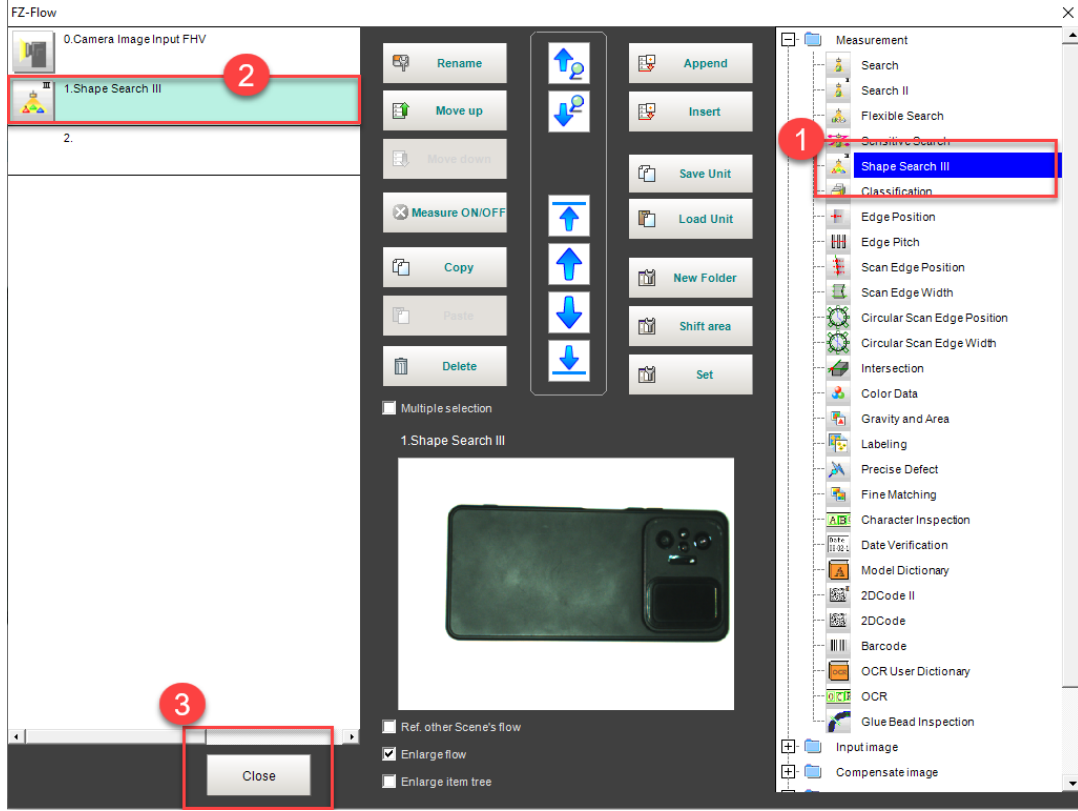
Shape Search Uygulaması:

- 1- Öncelikle kameraya bağlantı başarılı bir şekilde yapıldıktan sonra “FH Launcher” - programında “Edit Flow” menüsü açılır:

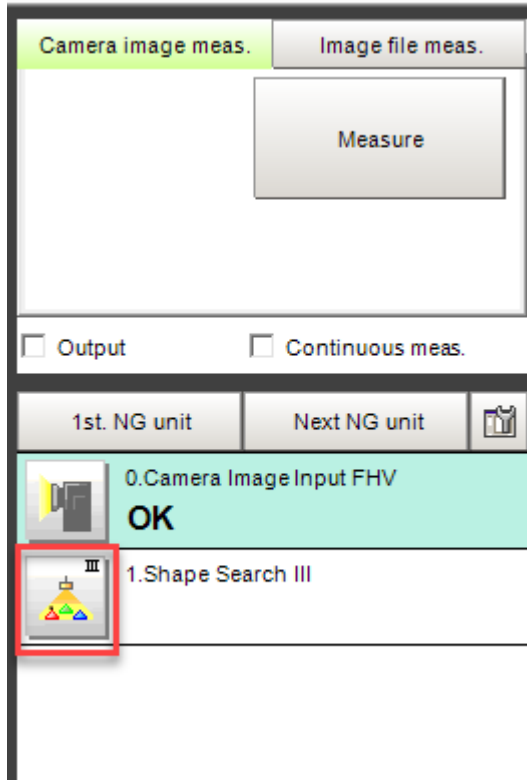
FZ-PanDA 10.5.6.100 (Line0)



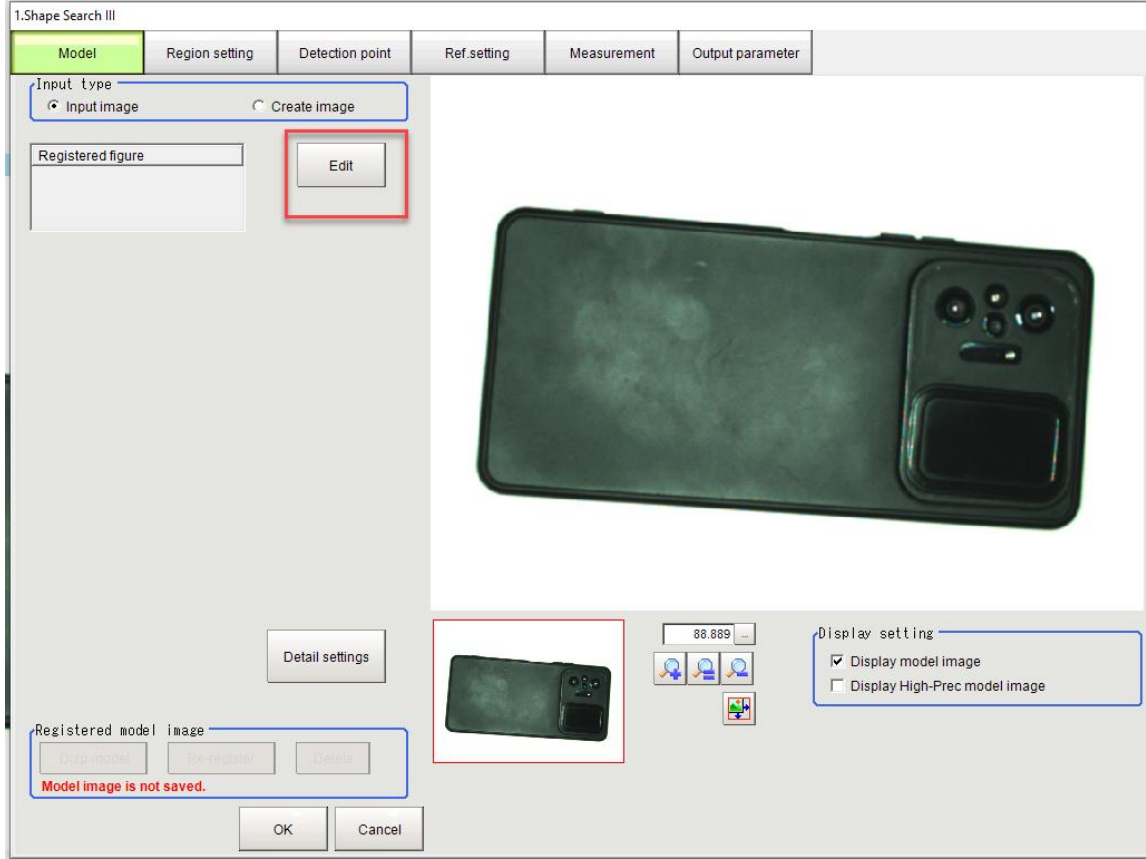
- 2- Edit Flow menüsü açıldıktan sonra aşağıdaki ekran açılır ve bu ekrandan “Measurement” menüsünden “Shape Search III” sekmesi sürükle-bırak yöntemi ile sol taraftaki sütuna eklenir. Bu işlemler sırasıyla aşağıda belirtilmiştir:
 - a. “Measurement” bölümünden “Shape Seach III” bulunur.
 - b. Mouse’un sol tuşu ile sürükle-bırak yöntemi yardımıyla, sol taraftaki sütuna taşınır.
 - c. Ardından “Close” düğmesine basılır. Aşağıdaki resimde sırası ile bu adımlar gösterilmiştir.



- 3- Daha sonra uygulama ayarları yapılması için programın sağ sütununda bulunan “Shape Search III” sekmesi çalıştırılır.



- 4- Bu adımda telefonun kamera merceklerinin var olup olmadığı hakkında tanımlama yapmak için “Edit” butonuna basılır:



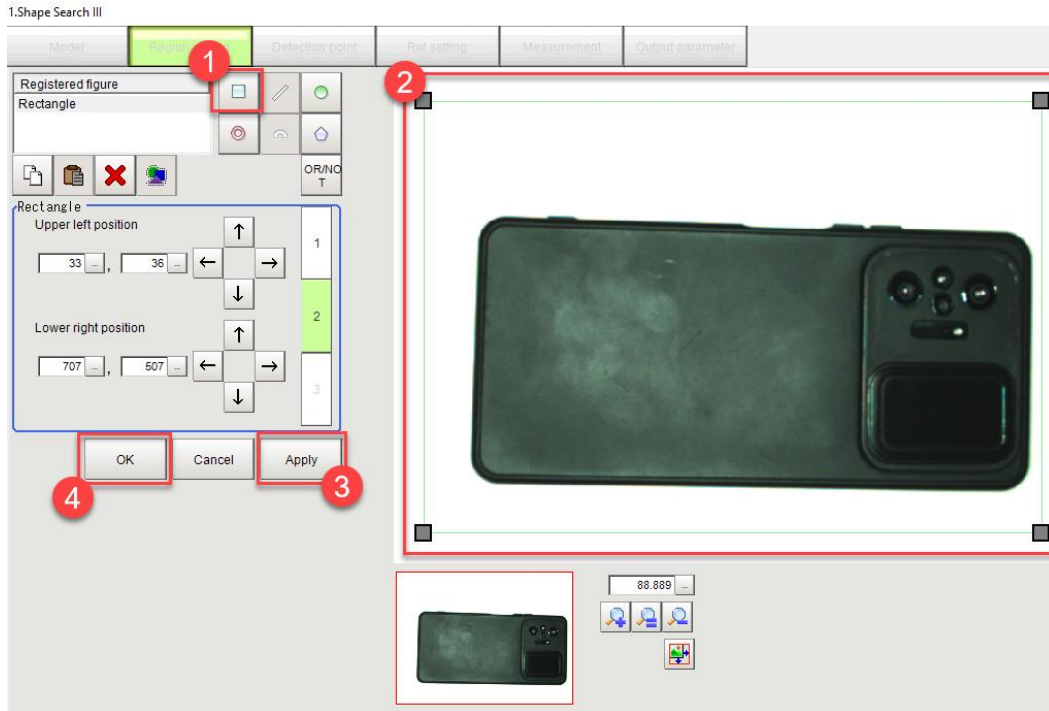
- 5- Daha sonra kamera merceklerinin tanıtımı sırasıyla aşağıdaki gibi yapılır:
- “Rectangular” butonuna basılır.
 - Ardından kamera mercekleri kare içerisine alınır.
 - İlgili pozisyonlandırma kare içerisine alındıktan sonra “Ok” butonuna basılır.
- Böylelikle algılanacak kamera mercekleri kameraya tanıtılmış olur.
- Aşağıdaki resimde işlemler sırası ile gösterilmiştir:



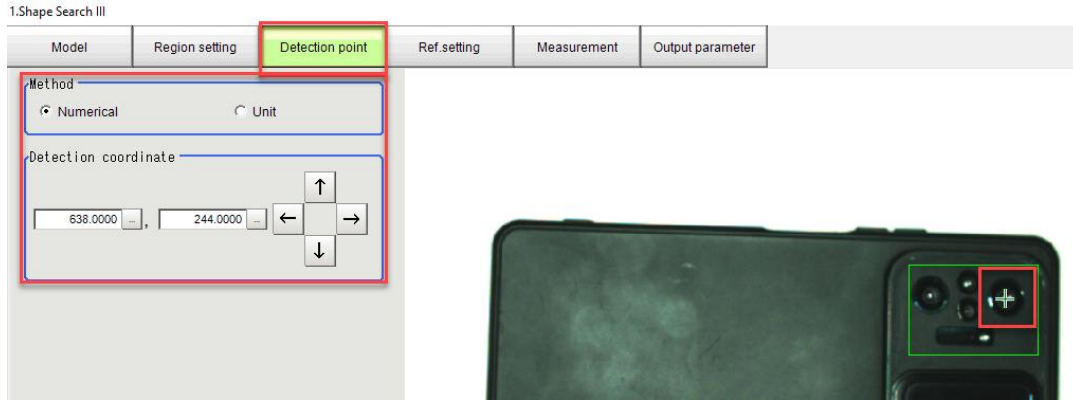
6- Daha sonra “Region Settings” menüsünden taranacak bölge seçilir. Bunun için aşağıdaki işlemler sırasıyla yapılır:

- a. “Rectangle” butonuna basılır.
- b. Taranacak alan seçilir.
- c. Ardından “Apply ve Ok” butonuna basılır.

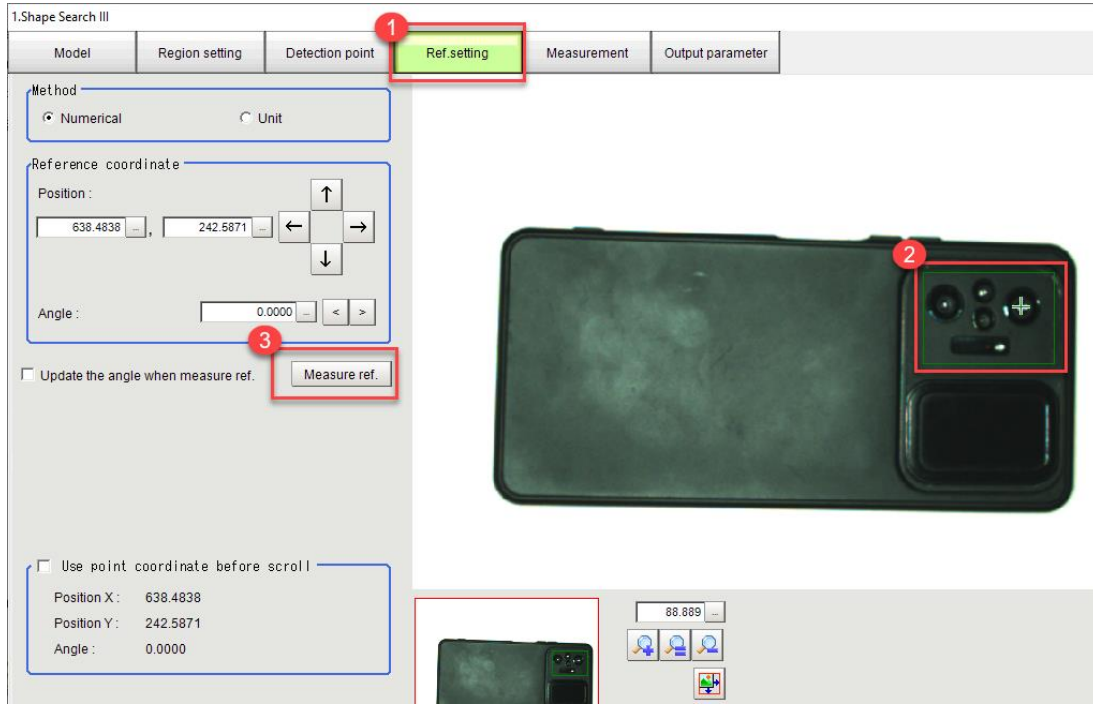
Aşağıdaki resimde bu işlemler sırasıyla gösterilmiştir:



7- “Detection point” kısmından algılanacak merceğin pozisyonu belirlenir:



8- Ref.Setting” menüsünden kamera merceklerinin pozisyonu ayarlanır:



9- Measurement ve Output Parameters menüleri kontrol edildikten sonra Ok butonuna basılır.

1.Shape Search III

Model Region setting Detection point Ref.setting Measurement Output parameter

Measurement condition

Candidate LV(Fine): 50

High-Prec.

Rotation

Angle range: -180 - 180

Multiple output

Count: 32

Sort condition: Corr. descending

Re-sort

Re-sort condition: Corr. descending

Search No.: 0

Overlay judgement

Overlay rejection(%): 50

Show overlap judg. area

Details settings

Test measuring of this item. Measure

Judgement



Count: 1

Measure X: 638.4838

Measure Y: 242.5871

Search angle: 0.0351

Correlation: 100.0000

88.889

Display setting

Display edge image

Display corresponding model

OK Cancel

1.Shape Search III

Model Region setting Detection point Ref.setting Measurement Output parameter

Output coordinates



After scroll Before scroll

Calibration

OFF ON

Reflect to overall judgement

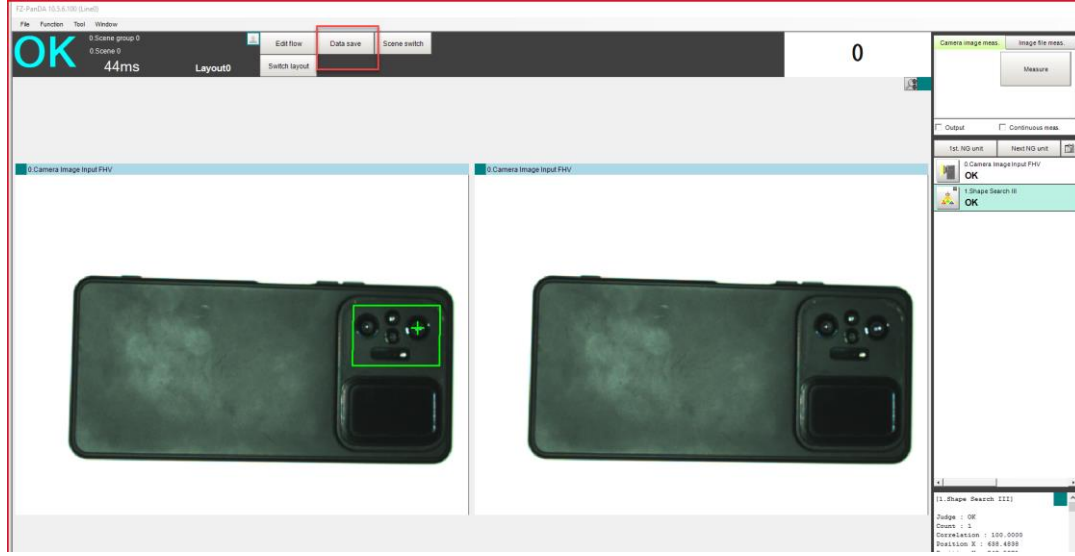
ON OFF

88.889

OK Cancel

10- Ardından yapılan işlemler “Data Save” komutu ile kameraya kaydedilir:



Bu işlemler bittikten sonra kamera merceği olmadığı anda, kamera “NG” verecektir. Kamera merceği olduğu zaman ise, kamera “Ok” verecektir. Bu işlemler sırası ile aşağıdaki resimlerde gösterilmiştir:

