

视觉AI方案

2025-10-10 版本: V1.0

目录

- 项目描述
- 项目验证
- 评估结果&注意事项
- 配置清单
- 逻辑流程
- 售后服务

01 项目描述

1 方案信息

- 检测要求: 识别印制蓝色工件上的附件有无
- 产品种类:1
- 检测精度: 0.1mm
- 检测节拍: 40pcs/min
- 检测时工件运动速度(m/s):0.3
- 产品大小:500*400mm

02 项目验证

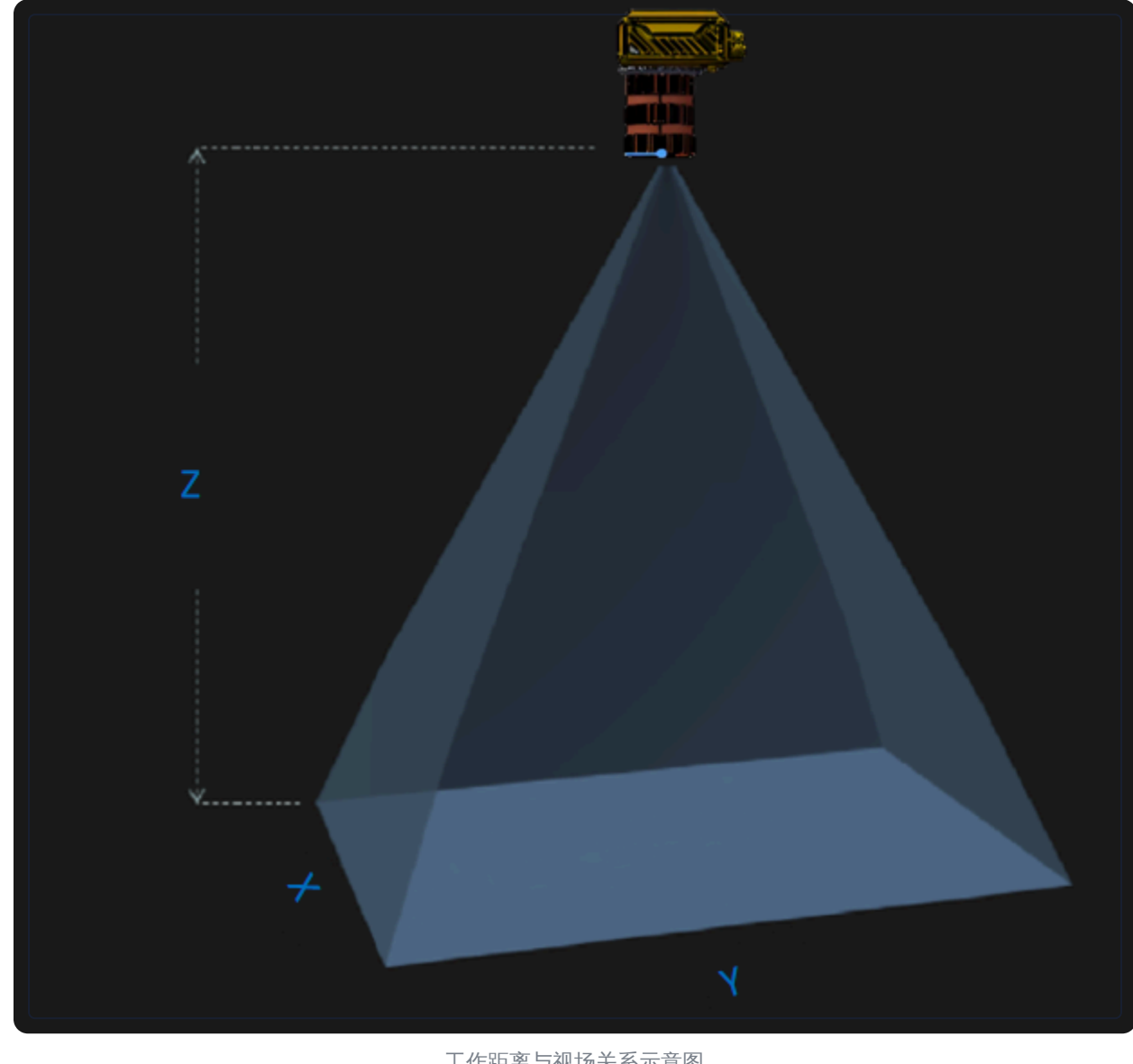
1 方案布局图



系统布局示意图

3 相机选型与参数

相机工作距离示意图



工作距离与视场关系示意图

A(工作距离) = 1371mm, X(视野宽度) = 400mm, Y(视野长度) = 500mm

核心参数表

参数项	参数值
型号	MV-SC6016M-00C-NNN/V2
相机类型	智能相机
相机接口类型	Gigabit Ethernet(1000Mbit/s)
相机像素	1408 * 1024
镜头型号	MVL-HF1228M-6MPE
光源型号	OPT-FLA510500

03 评估结果&注意事项

现场环境

风险点

环境光照不均匀导致图像质量下降

解决方案

使用圆形光源提供均匀照明

相机安装

风险点

相机定位偏差导致视野偏移

解决方案

使用机械定位夹具确保安装精度

物料一致性

风险点

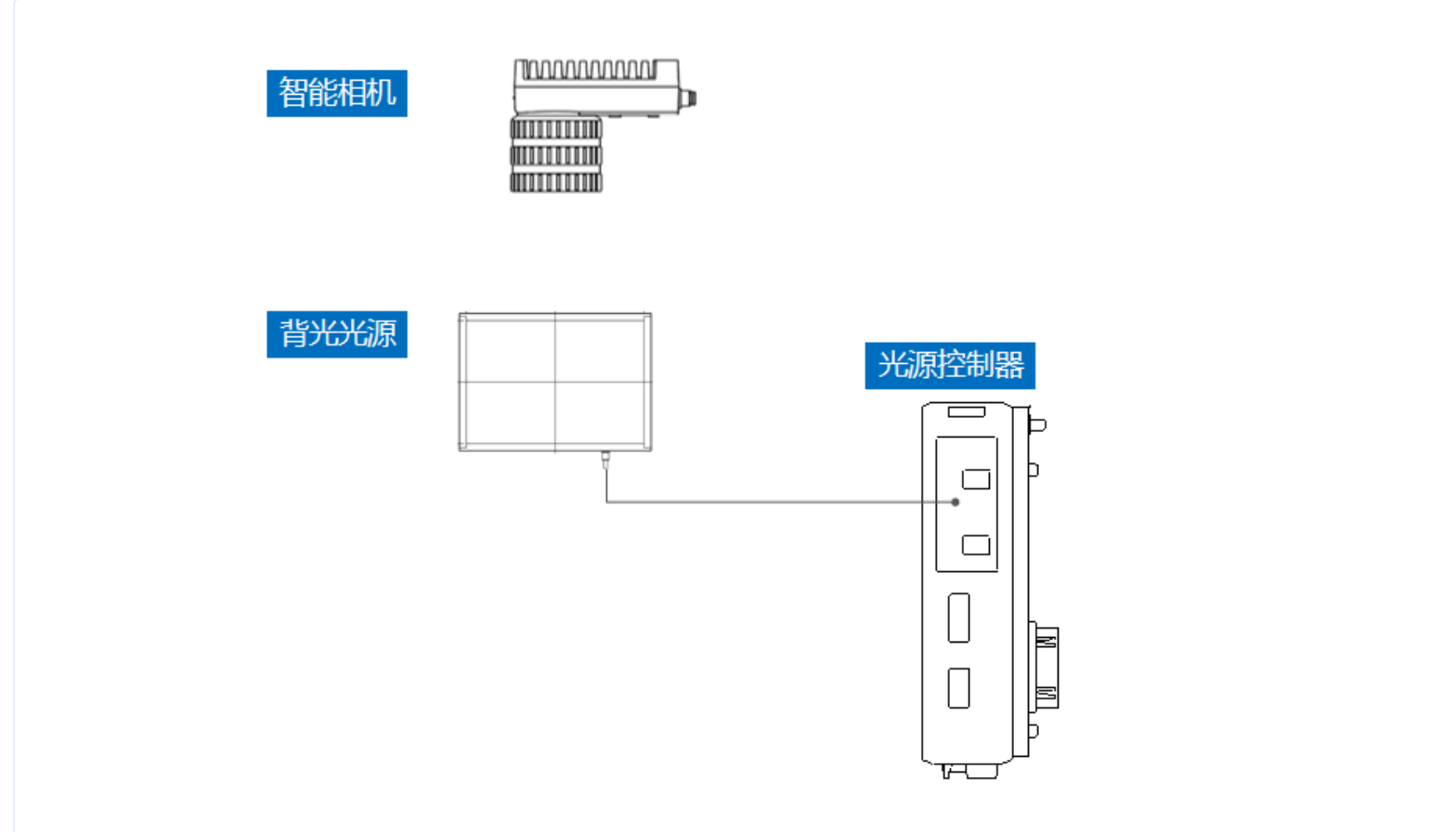
蓝色工件颜色深浅差异影响检测效果

解决方案

启用自适应白平衡补偿颜色差异

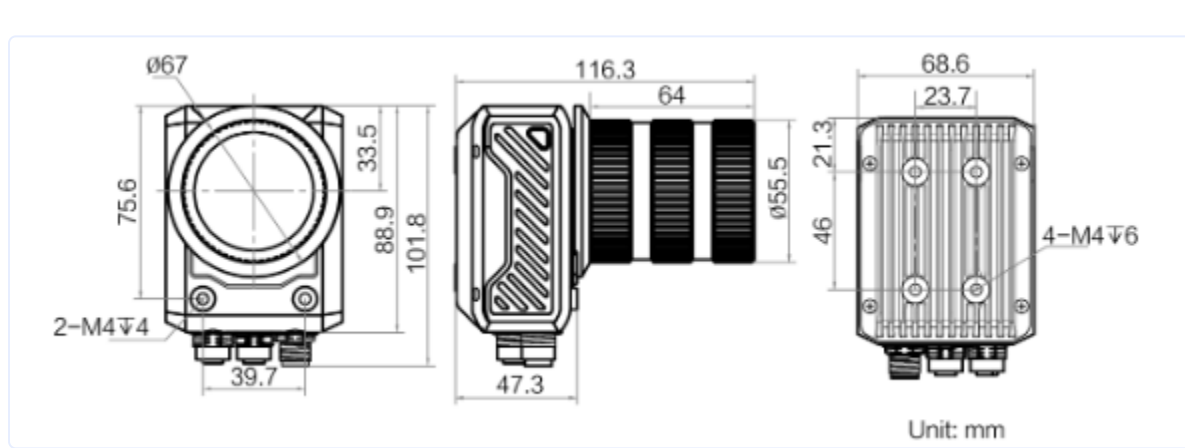
04 配置清单

1 系统构成

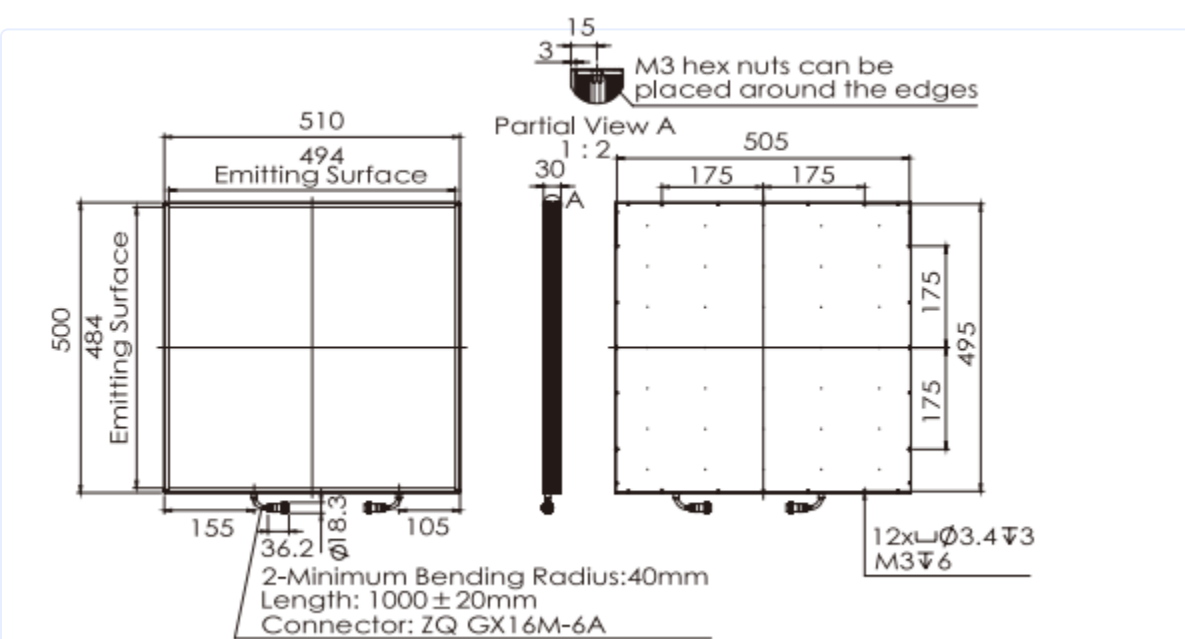
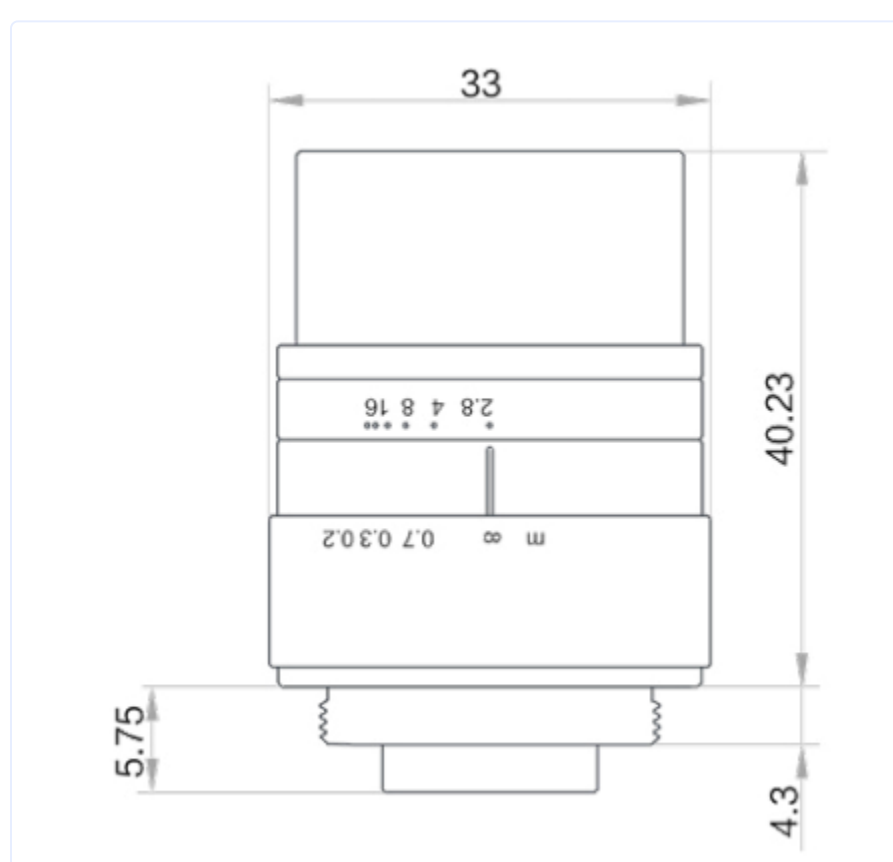


系统硬件配置示意图

相机个数 = 1, 镜头个数 = 1, 光源个数 = 1



Unit: mm



2 详细配置清单

序号	名称	型号	单位	数量	厂家
1	智能相机	MV-SC6016M-00C-NNN/V2	台	1	HIKVISION
2	镜头	MVL-HF1228M-6MPE	个	1	HIKVISION
3	光源	OPT-FLA510500	个	1	OPT

05 逻辑流程

程序结构

逻辑流程
图像采集
相机参数设置
- 设置相机分辨率为1920×1080，帧率60fps以匹配40pcs/min节拍
- 启用全局快门模式消除运动模糊
- 设置曝光时间为1/1000s确保0.3m/s运动速度下的图像清晰
- 开启自动白平衡补偿蓝色工件反射特性
光源控制
- 配置环形LED光源（850nm波长）提供均匀照明
- 设置光源亮度为70%避免蓝色工件过曝
- 启用背光照增强附件轮廓对比度
预处理
灰度化转换
- 将RGB图像转换为单通道灰度图
- 应用直方图均衡化增强15mm特征对比度
二值化处理
- 设置阈值180（0-255）分割蓝色工件与附件
- 使用形态学开运算消除小面积噪声
ROI区域定义
- 绘制500×400mm矩形ROI覆盖纸箱内部区域
- 添加动态补偿参数适应±5mm位置偏移
轮廓有无检测
模板区域配置
- 绘制多边形模板匹配附件典型轮廓特征
- 设置模板匹配极性为“不考虑极性”应对光照变化
参数设置
- 速度尺度：3（快速特征提取）
- 特征尺度：1（精细轮廓匹配）
- 最小得分：0.85（确保高匹配精度）
- 角度范围：±15°（适应附件角度变化）
结果判断
- 存在OK：检测到附件时输出OK
- 不存在NG：未检测到附件时输出NG
- 算法超时时间：500ms（匹配40pcs/min节拍）
结果处理
状态输出
- 通过DO口输出OK/NG信号（0V/24V）
- 设置输出保持时间为500ms确保PLC可靠采样
数据记录
- 存储每次检测的匹配得分和位置坐标
- 记录连续NG时的异常图像用于后续分析
通信处理
Modbus通信配置
- 建立TCP/IP连接（IP:192.168.1.100:502）
- 配置寄存器地址40001输出检测结果
- 设置心跳包间隔100ms维持连接
统计处理
质量统计
- 计算每小时OK率并存储至SD卡
- 生成日报表包含缺陷类型分布
参数自适应
- 根据环境光照强度自动调整阈值（±10%）
- 周期性执行基准图更新（每班次一次）

06 售后服务

服务承诺

- 提供7×24小时技术咨询
- 48小时内响应现场故障
- 免费提供软件升级服务

联系方式

- 服务热线
0535-2162897
- 电子邮箱
image@ytzrtx.com
- 官方网站
www.ytzrtx.com
- 公司地址
山东省烟台市经济技术开发区泰山路86号内1号