

瑕疵检测 苏州宣雄智能科技有限公司 产品瑕疵检测

产品名称	瑕疵检测 苏州宣雄智能科技有限公司 产品瑕疵检测
公司名称	苏州宣雄智能科技有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	江苏省苏州市昆山市开发区前进东路科技广场1501室
联系电话	18626252389 18626252389

产品详情

根据本发明的一个方面，在所述s11中，对所述端面和凸台按照如下公式的模板匹配获得 $r(x, y)$ 值时得到两组值 $(x1, \text{工业瑕疵检测}, y1, \phi1; x2, y2, \phi2)$ 分别代表定位的x坐标、y坐标和角度：

根据本发明的一个方面，所述步骤s14包括：所述步骤s14包括：按照 $\text{imagemerge1} = k1 * \text{image1} + k2 * \text{image2} + b$ 对所述凸台图片和端面图片进行融合，再按照 $\text{imagemerge2} = a * \text{imagemerge1} + b$ 获得终的融合图片；

以表面缺陷检测系统为例对该系统做简要说明：主要功能编辑 播报为了满足实际生产的需要，表面缺陷检测系统具有以下适用功能：自动完成工件与相机获取图像同步自动检测产品表面斑点、凹坑、铜点、划伤等缺陷可根据需要对缺陷类型学习并进行命名可根据需要选择需要检测的缺陷类型可根据需要自主设定缺陷大小对不良位置进行定位，可控制贴标设备会打印设备进行标识对不良品图像进行自动存储，可进行历史查询自动统计（良品、不良品、总数等）异常时提供声、光报警，并可控制设备停机系统有自学习功能，且学习过程操作简单

其中 imagemerge1 表示初步融合图片，产品瑕疵检测， imagemerge2 表示融合图片， $k1$ 代表 image1 的权重系数，瑕疵检测， $k2$ 代表 image2 的权重系数， a 表示拉伸系数，瑕疵检测设备， b 表示拉伸偏移； image1 表示凸台图片， image2 表示端面图片。

根据本发明的一个方面，所述步骤s2包括：

s21、利用层拍相机沿z轴方向对镜头内部进行层拍获得多张图片，并按照顺序等分为多组；

s22、对每一组图片进行缺陷分割和识别，将符合缺陷标准的所有缺陷放入到缺陷容器中；

s23、在所述缺陷容器中，通过比较缺陷中心距离偏差值将同一位置处的缺陷筛选出来；

s24、根据清晰度算法筛选出同一位置处表现为清晰的缺陷，按照此缺陷判断其尺寸是否为缺陷产品。

瑕疵检测-苏州宣雄智能科技-产品瑕疵检测由苏州宣雄智能科技有限公司提供。苏州宣雄智能科技有限公司拥有很好的服务与产品，不断地受到新老用户及业内人士的肯定和信任。我们公司是商盟认证会员，点击页面的商盟客服图标，可以直接与我们客服人员对话，愿我们今后的合作愉快！