

回收康耐视DMR8500-0400蓝牙无线扫描枪

产品名称	回收康耐视DMR8500-0400蓝牙无线扫描枪
公司名称	玉晟电子商行
价格	9755.00/件
规格参数	品牌:AB罗克韦尔特殊系列光电传感器 型号:AB罗克韦尔限位开关 产地:AB罗克韦尔光电传感器
公司地址	深圳市福田区园岭街道园东社区园岭八街园岭新村92栋103
联系电话	13164738586 13164738586

产品详情

9) HistSDev(Hist, [FirstBin, LastBin], [Color]) 返回直方图的一定容器范围内的标准偏差值。
注意：如果引用 ColorHist 结构，则会添加 Color 参数。

10) HistSum(Hist, [FirstBin, LastBin], [Color]) 返回直方图的一定容器范围内的灰度值总和。
注意：如果引用 ColorHist 结构，则会添加 Color 参数。

11) HistSumSquare(Hist, [FirstBin, LastBin], [Color]) 返回直方图的一定容器范围内的值平方和。
注意：如果引用 ColorHist 结构，则会添加 Color 参数。

12) HistTail(Hist, [FirstBin, LastBin], [Color]) 返回直方图的一定容器范围的*后一个非零灰度值索引。
注意：如果引用 ColorHist 结构，则会添加 Color 参数。

13) HistTailPercentage(Hist, Percentage, [FirstBin, LastBin], [Color])
返回表示直方图百分比的灰度级值索引。

14) HistThresh(Hist, [FirstBin, LastBin], [Color]) 返回直方图的**二进制阈值。 注意：如果引用 ColorHist 结构，则会添加 Color 参数。

二、几何（测量距离和角度或拟合几何形状的函数）。

1. 测量（计算距离和角度的函数）。

1) CircleToCircle(Circle 0, Circle 1, Show) 测量两个圆之间的*短距离。返回 Dist 结构。注意：如果两个圆彼此分离，距离为正值；相交时距离为 0.0；若包含，则为负值。

2) LineToCircle(Line, Circle, Show) 测量直线到圆的*短距离。返回 Dist 结构。

注意：如果它们相交，则距离为 0.0，并且点就是交点。 3) LineToLine(Line 0, Line 1, Show) 测量两条直线之间夹角（逆时针度数）。返回 Dist 结构。注意：如果它们相交，则距离为 0.0。如果平行，则距离为正值且角度为 0、+180 或 -180。 4) MidLineToMidLine(Line 0, Line 1, Show) 测量两条线段中点之间的*短距离。返回 Dist 结构。 5) PointToCircle(Point, Circle, Show) 测量点到圆的*短距离。返回 Dist 结构。注意：如果点落在圆外，则距离为正；如果落在圆上，则距离为 0.0；如果在圆内，则距离为负。 6) PointToLine(Point, Line, Show) 测量点到直线的*短距离。返回 Dist 结构。注意：如果点落在直线上，则角度为 0.0。 7) PointToPoint(Point 0, Point 1, Show) 测量两点之间的*短距离。返回 Dist 结构。注意：如果 Point 0 = Point 1，则角度为 0.0。 8) PointToPointAngle(Point 0, Point 1) 返回线段与图像行轴之间的角度。注意：如果 Point 0 = Point 1，则角度为 0.0。 9) PointToPointDistance(Point 0, Point 1) 返回两个点之间的距离。

2. 拟合（构造几何形状的函数）。

1) BoundingRectangle 基于所选的对齐方式，创建围绕斑点的界限矩形。 2) CircleFromNPoints(Point Row 0, Point Col 0, Point Row 1, Point Col 1, Point Row 2, Point Col 2, [Point Row 3, Point Col 3, ..., Show]) 通过系列点构造一个圆。返回 CircleFit 结构。 3) LineFromNPoints(Point Row 0, Point Col 0, Point Row 1, Point Col 1, [Point Row 2, Point Col 2, ..., Show]) 通过系列点构造一条直线。返回 LineFit 结构。 4) SegmentFromLines(Line 0, Line 1, Show) 通过对两条线段取平均数构造一条线段。返回直线结构。