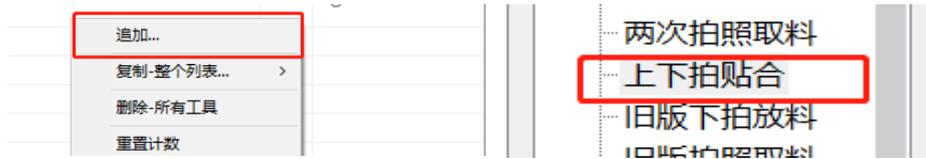


## 上下拍贴合

1. 右键追加上下拍贴合工具，双击进入参数设置对话框



2. 选择位置信息来源的通道
3. 点击进入 Mark 设置对话框，选择目标对应的相机编号以及输入使用哪个组号的工具 Mark
4. 让机械手或模组走到拍照位置，点击静拍位置自动获取当前机械轴位置
5. 需要设置偏移量时，选择默认是在对位 Mark 点基础上偏移，选择几何偏移是对位点与 Mark 点不一致时相差的 XY 值
6. 点击更新上下拍贴合工具创建完成

