

# 相机标定

## 一、设置流程

相机1校准

×

第1步：指定马达移动量

10R+

0

1

5R0

11R-

dy

--dx--

--dr--

设置dx dy...

设置dr...

卡尺 两点校准

dx=20.000,dy=10.000

多次旋转

dr=0.000

检测XY运动+旋转

开始 自动检测

第2步：拾取点对

重置点对

手动拾取...

带模板拾取...

项目	描述
模板	模板有效 [-15.1,15.1]   [形状模板]
标定结果	标定无效
原点坐标	---
坐标轴方向	---
位置点 0	[0.00, 0.00] <--> [0.000, 0.000]
位置点 1	[0.00, 0.00] <--> [20.000, 0.000]
旋转点 0	[0.00, 0.00]
旋转点 1	[0.00, 0.00]
旋转点 2	[0.00, 0.00]
旋转点 3	[0.00, 0.00]
旋转点 4	[0.00, 0.00]

第3步：计算标定数据

显示所有点

第4步：计算旋转中心

视频 切换

确定

1、设置节距和九点标定

2、设置标定时的旋转角度

3、双击模板可以去框选标定时的

标定完成后去点击计算以及计算旋转中心



### 手动九点标定步骤:

- 1、点击设置 dxdy、点对类型选择 3\*3 九点校准，节距根据视野的大小设定，点击设置 dr 根据现场的实际情况设置旋转角度。
- 2、点击检测 xy 运动加旋转，双击模板然后去框选模板，框选模板后让平台或者模组按照九点的点位去移动，先平台移动到位置点 0，然后点击位置点 0 然后点击模板拾取，鼠标左键

去点击图像框选的模板，如果是我们控平台的话是不用去输入机器的坐标，如果是 **plc** 控平台需要去问一下机器的坐标然后我们去填写。每移动一个点去记录这个点，一直到第九个点，重复以上步骤。

3、最后让平台移动到原点让平台旋转角度，然后再去点击旋转点 **0**，点击模板拾取鼠标左键点击框选的模板，然后点击旋转点 **1**，再让平台去旋转一个角度，重复上述动作，然后点击计算标定数据，点击确认。