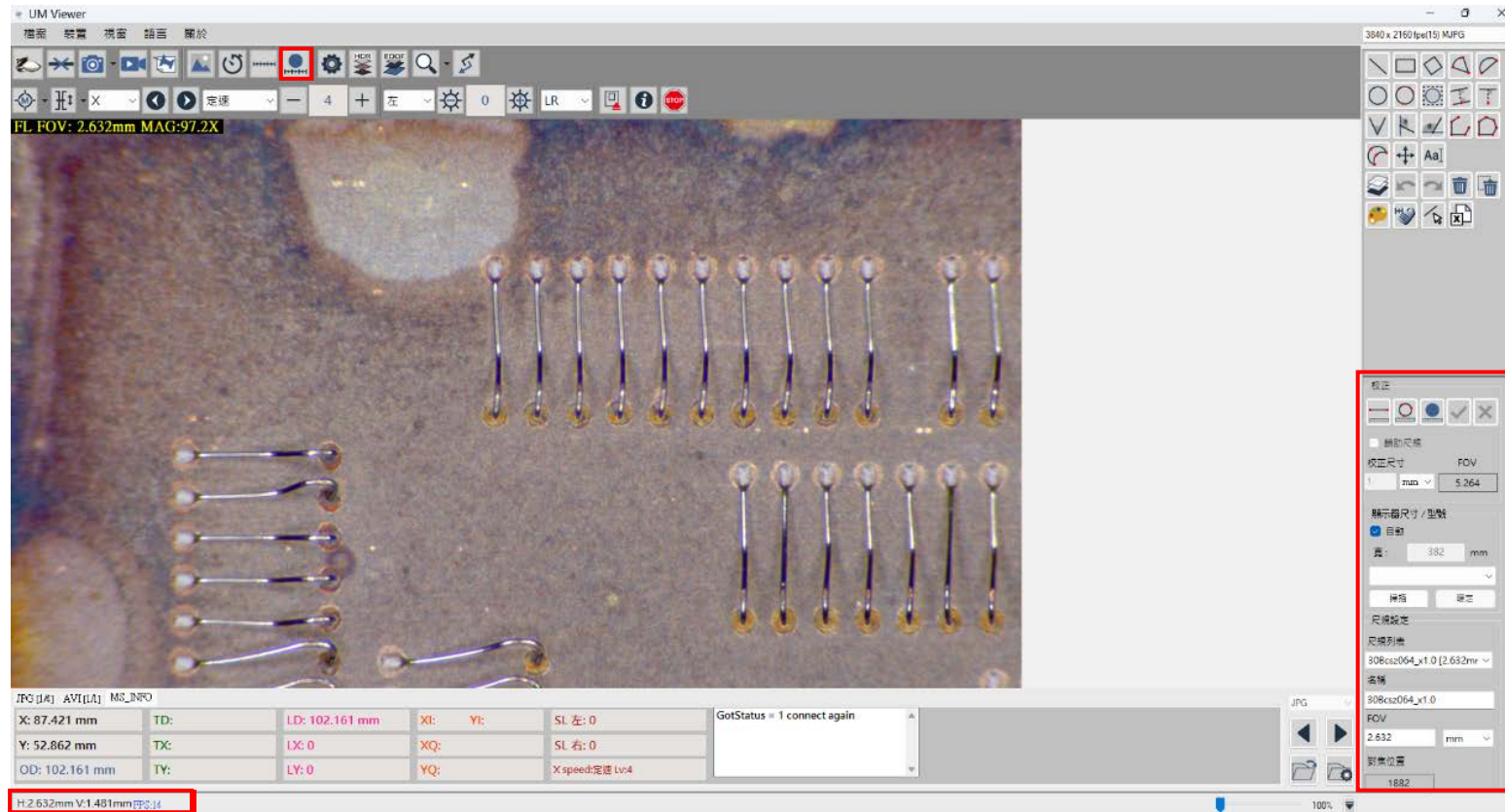


如何根據可是區準確設定 PITCH 的間距



1. 同標準校準方式:
對水平 (H) 和垂直
(V) 的可視區 (FOV)
進行校準以獲得準確
結果。

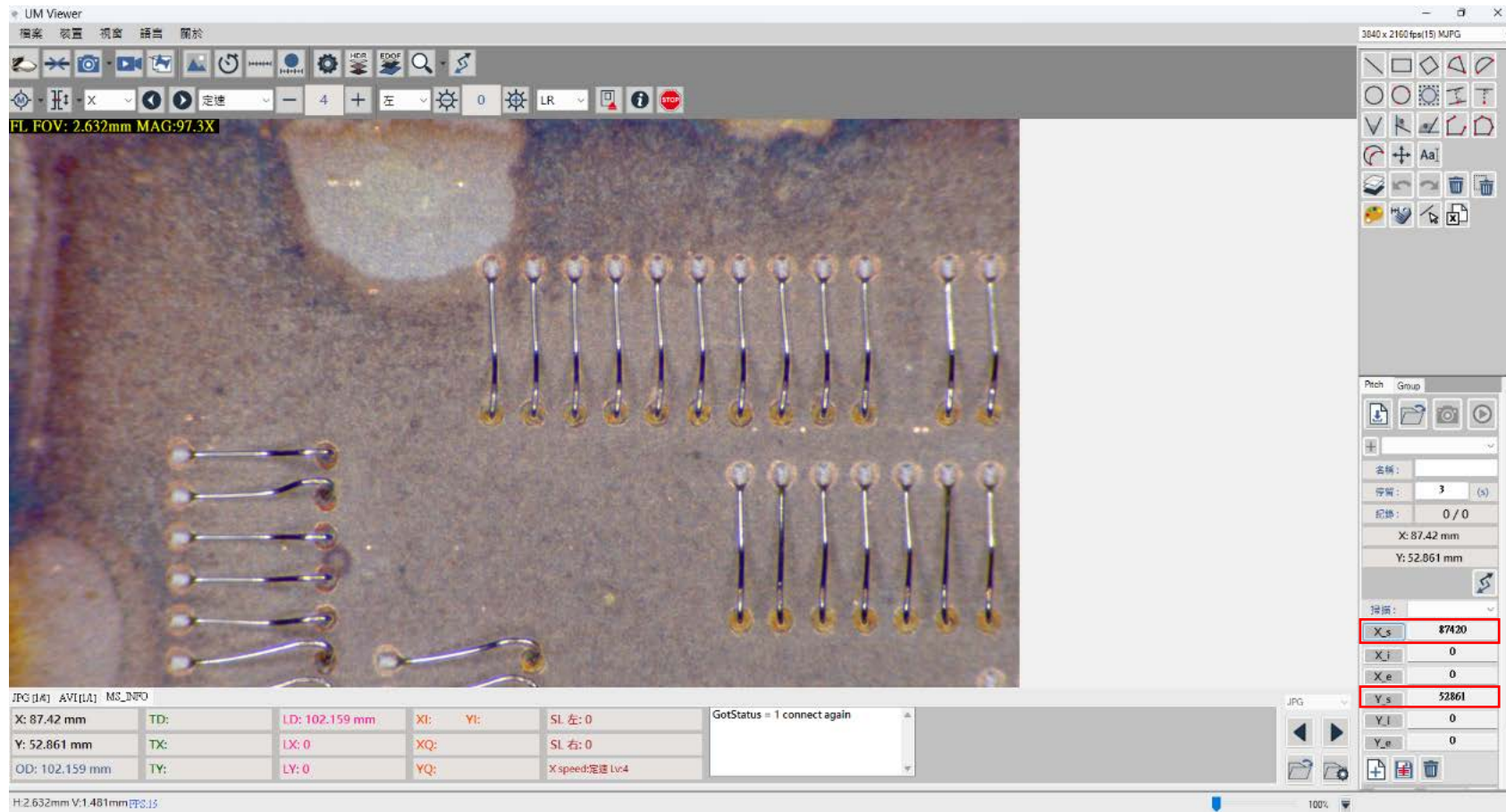
水平 (H): 2.632 mm

垂直 (V): 1.481 mm

H:2.632mm V:1.481mm FPS:15

2. 點選開啟 MS220 功能。

設定 PITCH 起始點，點選 X_s 和 Y_s。



3.將 X 和 Y 間隔設定為同 可視區(FOV) 校正後的相同的長度，必須使用 MR 功能。選擇 MR 功能。(註: MR 是手動設定一個座標，測量該座標到群組任一紀錄點。



在下圖位置，按一下 ✓，X & Y 空白。（註：表示設定同 X_s 和 Y_s 相同的座標）

MR

X:

Y:

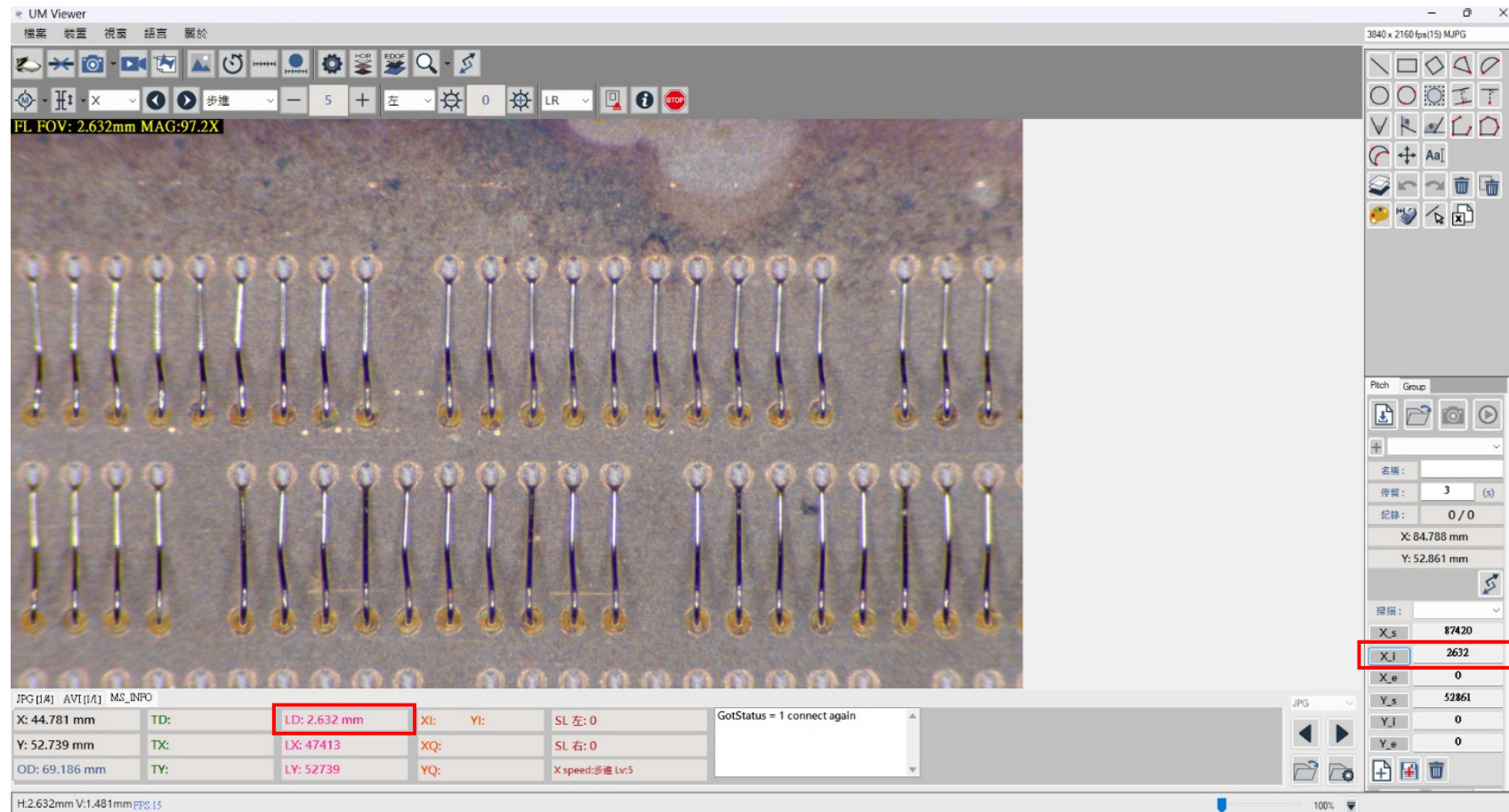
✓

點選✓後，LD（前一個點跟目前點的距離）將設定為 0 mm。

JPG [1/4]	AVI [1/1]	MS_INFO			
X: 44.781 mm	TD:	LD: 0 mm	XI:	YI:	SL Left: 0
Y: 52.739 mm	TX:	LX: 44781	XQ:		SL Right: 0
OD: 69.186 mm	TY:	LY: 52739	YQ:		X speed:Step Lv:2

4. 根據水平 FOV 設定 X Interval[間隔]，在此範例中為 2.632 毫米。

可用鍵盤左右鍵(← →)僅移動 X 軸並以 LD 顯示為指導。當 LD 顯示的距離與水平 FOV 測量值的距離相同時，按一下 X_i 設定 X interval [間隔]。



(註: 可選擇“步進”，精準控制步數)。

5. 設定 Y 間隔，首先再次按一下 MR 上的 ✓ 將 LD 重設為 0 mm。

MR

▼

X:

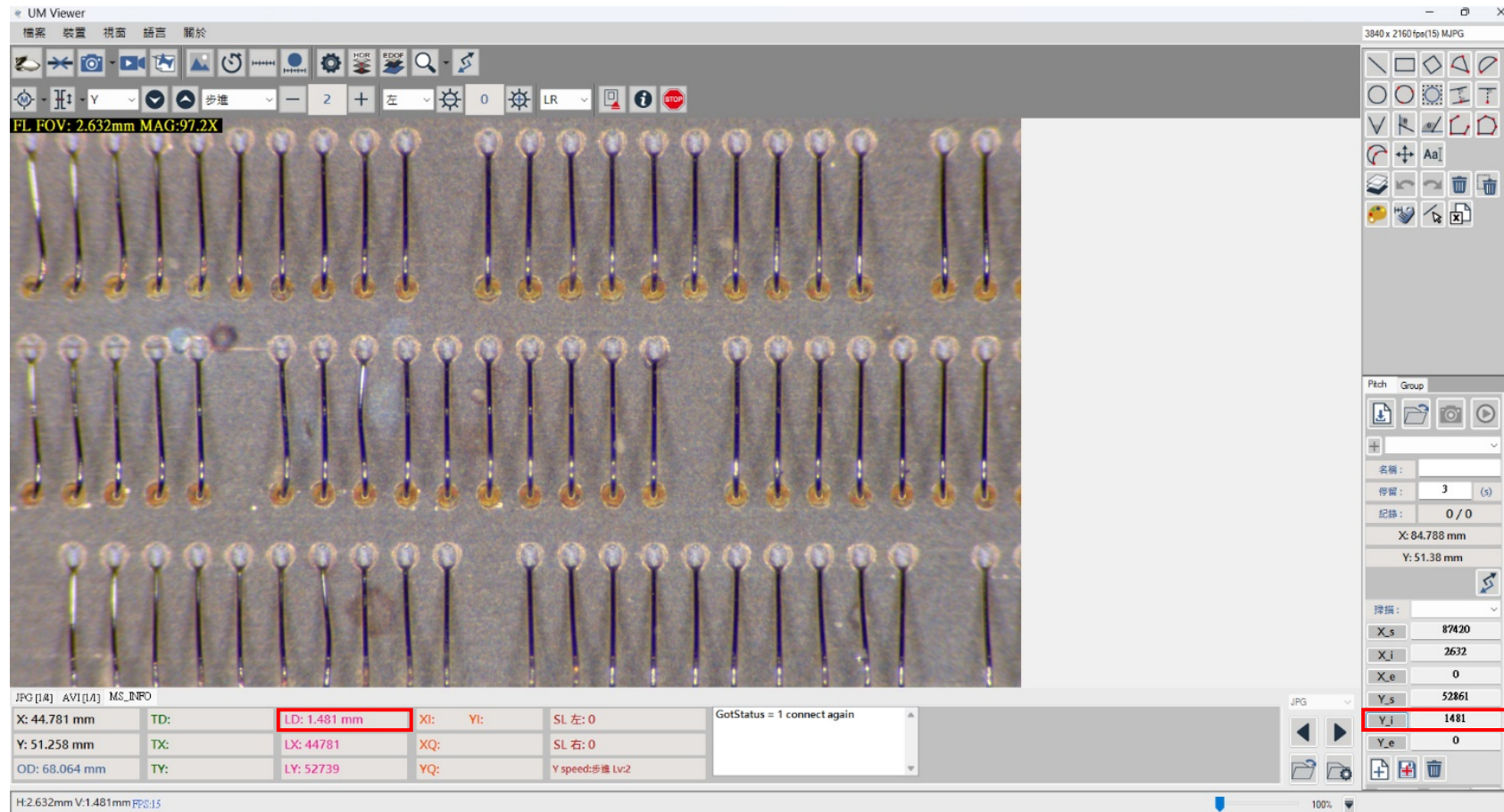
Y:

✓

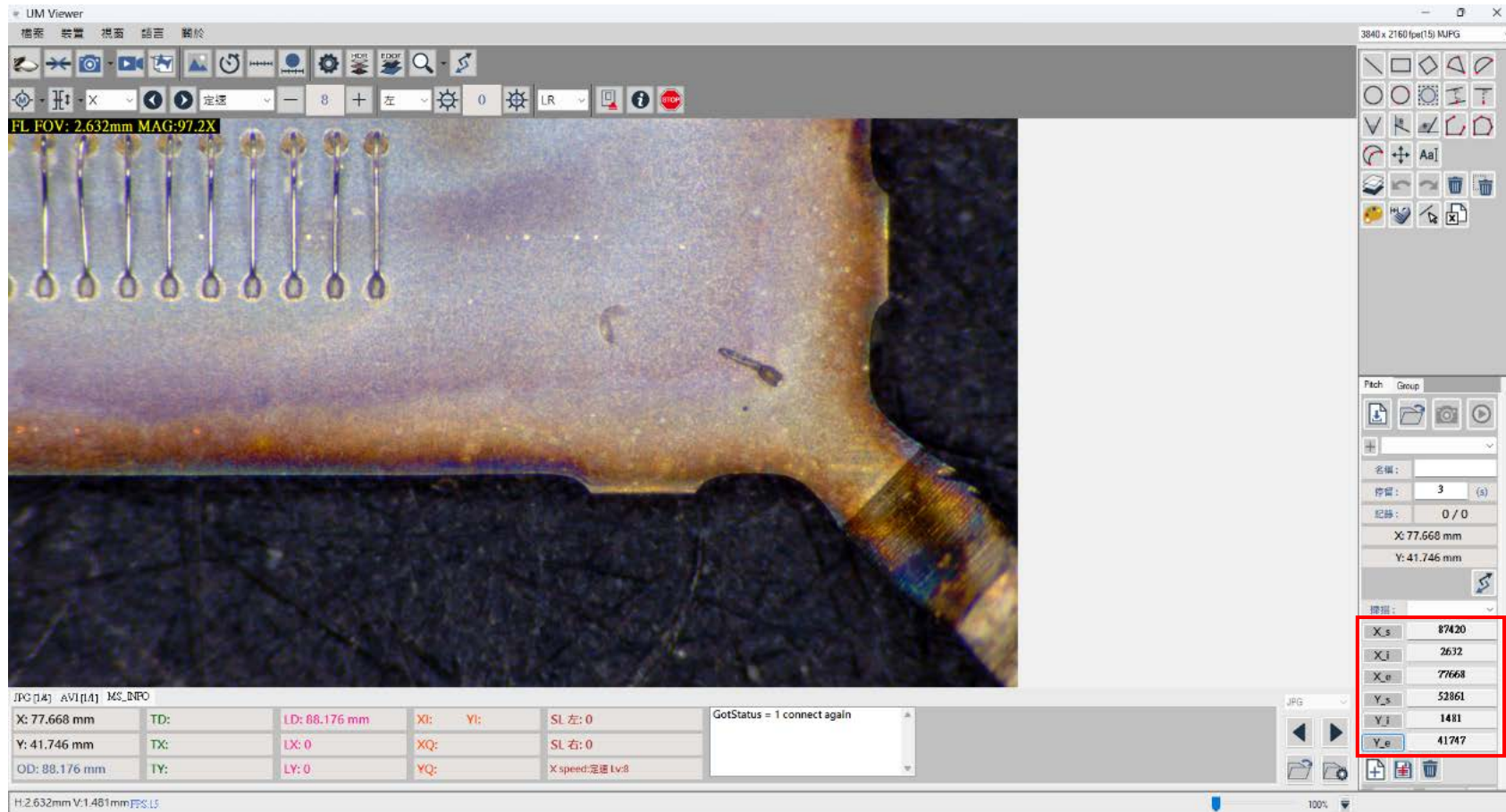
JPG [1/4]	AVI [1/1]	MS_INFO			
X: 44.781 mm	TD:	LD: 0 mm	XI:	YI:	SL Left: 0
Y: 52.739 mm	TX:	LX: 44781	XQ:		SL Right: 0
OD: 69.186 mm	TY:	LY: 52739	YQ:		X speed:Step Lv:2

6. 垂直 FOV 設定 Y Interval [間隔]，在此範例中為 1.481 毫米。

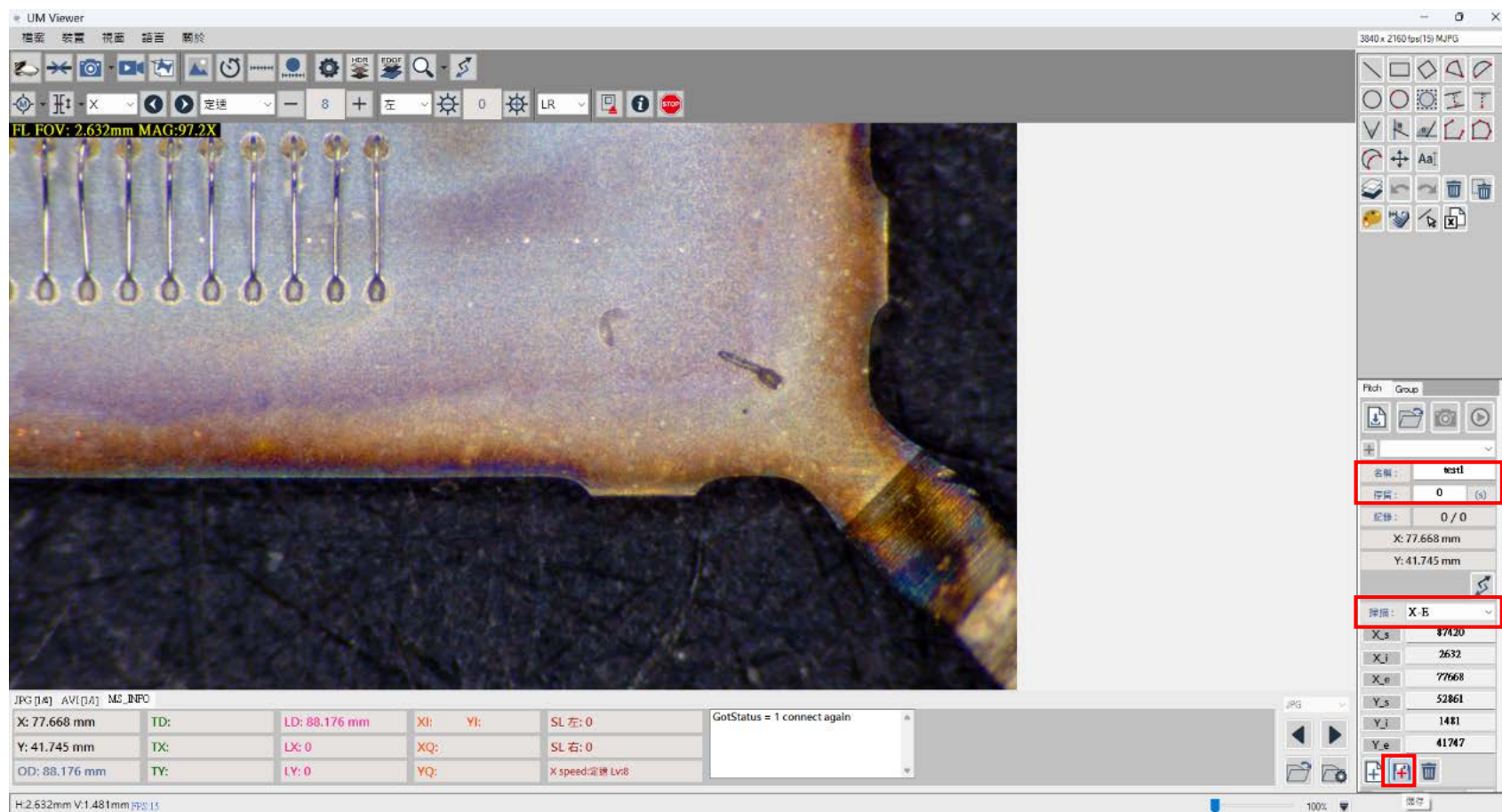
可用鍵盤上下鍵(↑ ↓)僅移動 Y 軸並以 LD 顯示作為指引。當 LD 顯示的距離與 垂直 FOV 測量值的距離相同時，按一下 Y_i 設定 Y Interval [間隔]。



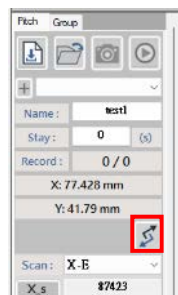
7. 移動平台並透過點選 X_e 和 Y_e 設定 X 和 Y 的終點。



8. 輸入名稱，設定停留時間並選擇掃描模式，然後按一下儲存。



9. 若要查看 Pitch 記錄座標的列表，請點選下面的按鈕。



Pitch 記錄座標

UM Viewer

檔案 裝置 視窗 語言 關於

FL FOV: 2.632mm MAG:97.2X

3840 x 2160 (ps15) MJPG

Pitch Group

test1

名稱: test1

序圖: 0 (s)

紀錄: 1 / 45

X: 87.421 mm

Y: 52.06 mm

87420.52361
84788.52361
82156.52361
79524.52361
76892.52361
87420.51380
84788.51380
82156.51380
79524.51380
76892.51380
87420.49899
84788.49899
82156.49899
79524.49899
76892.49899
87420.48418
84788.48418

X: 87.421 mm TD: 179.805 mm LD: 102.16 mm XI: 1 VI: 1 SL 左: 0 GotStatus = 1 connect again

Y: 52.06 mm TX: 178.976 mm LX: 0 XQ: 5 SL 右: 0

OD: 102.16 mm TY: 11.848 mm LY: 0 YQ: 9 X speed: 滾珠 Lvl8

H:2.632mm V:1.481mm Jpg: 15

100%