

2022 年全国职业院校技能大赛

机器视觉系统应用

——物流包裹测量及分拣

(总时间：480 分钟)

工作任务书

场次号： _____

赛位号： _____

注意事项

一、本任务书共 **24** 页，包括附录七项（分别为视觉硬件及参数列表，相机的接线定义，分辨率及焦距计算公式，光源控制的接线说明，光源控制器通讯协议，旋转轴的安装及接线说明，相机、镜头、光源的选型计算报告）。如出现缺页、字迹不清等问题，请及时向裁判示意，进行任务书的更换。

二、在比赛前务必对各机器视觉组件和图形化编程软件平台熟悉，掌握 **C#** 软件编程及 **OpenCV** 库的调用。

三、在完成工作任务的全过程中，严格遵守光学或电气组件的相关操作要求，接线前一定要看清引脚定义和电压要求。

四、不得擅自更改设备已有器件位置和线路。

五、竞赛过程中，参赛选手认定竞赛设备的器件有故障，可提出更换，更换下的器件将由裁判组进行现场测试。若器件经现场测试是功能齐全，且没有故障的情况下，每次扣参赛队 **1** 分。若因人为操作损坏器件，扣 **5** 分。

六、所编的机器视觉程序必须保存到本机的“**C:\全国职业院校技能大赛\Product\场次号-赛位号**”文件夹下，赛位号以现场抽签为准。

七、参赛选手在完成工作任务的过程中，不得在任何地方标注学校名称、选手姓名等信息。

八、比赛结束后，参赛选手需要将任务书以及现场发放的图纸、资料、草稿纸等材料一并上交，不得带离赛场。

请按要求在 8 个小时内完成以下工作任务：

一、根据本任务提供的视野大小要求、工作距离要求、被测物的检测要求，从设备提供的一组机器视觉相机、镜头和光源中选择型号，完成选型并在合理的位置完成安装和接线。完成选型设计报告，并记载安装结果。

二、根据现场环境调整 3D 相机的曝光和增益。根据条码的尺寸和检测区域要求完成视野调焦和镜头对焦。

三、在开始配置定位抓取及测量流程前创建配置文件名称：场次号-赛位号

四、选择合理的手眼标定工具，完成图像坐标与运动坐标的统一，并保存在配置文件中。

五、选择合适的视觉工具配置流程，并完成相关工具的参数设置。

六、物流包裹初始状态为无序杂乱状态，并定位物流包裹的 3D 坐标位置，测量包裹的尺寸数据。

七、测量内容：提供的产品有二维码，数据与编号对应，测量指定的数据：包含边长、高度、面积、体积。

八、根据包裹的 3D 位置，根据之前调试的 2D 相机的工作距离，移动 2D 相机到该包裹上方合适的拍照距离，拍照读取二维码信息。

九、根据二维码信息，将该物流包裹放置到相应的位置。

十、完成数据分析生成测试数据报表，并通过网络通讯工具发送给客户端，客户端收到测试数据后重新生成测试数据报表。

十一、在客户端完成指定的编程任务。

注 1：本次工作任务请在机器视觉应用设备上完成，比赛前要熟悉设备使用说明书和软件用户手册。操作过程中，须遵守安全操作规程和职业素养要求的相关规定。

注 2：考试过程中不允许带入 U 盘或其他可储存设备。

注 3：程序复杂的情况下每完成部分编程需要记得先保存配置。

竞赛工作任务说明书

一、平台硬件、软件组成说明

竞赛任务平台的硬软件说明详见平台技术说明书及视觉软件使用手册。完成竞赛工作任务书所需的全部硬件，都包含在工作台所提供设备内，选手要使用的全部器件，只能在本工作台提供的设备内选择。

1、工控机

设备中包含一台工控机，另有一台用于接收通讯数据和视觉算法代码编程的客户端计算机由承办单位提供，比赛所需的软件和驱动均已经提前预装。

2、视觉硬件

1) 相机

可选择相机共四个，编号分别为相机 A，相机 B，相机 C，3D 相机（3D 相机工作距离要求大于 350mm），具体参数见附录一。

依据被测 PCB 的大小、测量精度（在 4、竞赛任务描述中给出）要求选择合适分辨率的相机。

2) 镜头

镜头型号规格有：焦距 12cm, 25cm, 35cm 的定焦镜头和 0.3X 的远心镜头，具体参数见附录一。

依据被测件实际尺寸、相机安装的位置配合，在满足工作距离，视野，分辨率等要求下选择合适的镜头。

3) 光源

可选择光源共五个，编号分别为：小号环形光源、中号环形光源、大号环形光源、同轴光源、背光光源。注意，三个环形可以组合成 AOI 光源。具体参数见附录一。

依据任务书的需要，在安装方式和安装空间位置允许的情况下，可根据实际需要，选择多个光源同时组合使用。

4) 标定板

依据相机工作距离和视野选择合适尺寸的标定板，具体参数见附录一；

依据检测需求选择标定方式，选择标定板；

为满足检测要求，可能需要选择多种标定方式和标定板组合使用，完成系统的标定要求。

3、线缆

相机线缆：2D 相机 USB 数据线一根、3D 相机数据线一根、GigE 电源线（含触发和输出信号）一根、千兆网相机通讯线一根（带锁）、网络通讯线一根（3 米扁线）、光源延长线一根；（注意：RS232 通讯线默认已经与 PC 连接）。

4、运动控制硬件

PLC：控制运动平台运动，控制光源亮灭；

运动平台：X 轴、Y 轴、Z 轴、 θ 轴。（注意：旋转轴 θ 是扩展轴，放置在机器视觉工具箱中，需要选手按附录六：旋转轴的安装及接线说明完成平台的搭建）。

二、软件功能及编程说明

在视觉编程软件中，请参赛选手采用图形化编程软件，需要选手根据检测要求完成软件流程的设计。

图形化编程首先需要根据需求完成工具的选择，基本的流程如下图所示，为了使配置的流程相对简洁采用了子模块、工具组模块多模块组合的配置方法，具体流程配置方法详见《视觉软件使用手册》（说明：本流程示意图图 1 仅说明视觉软件的流程设计编程方式，与本任务书描述的具体任务无直接关系）。

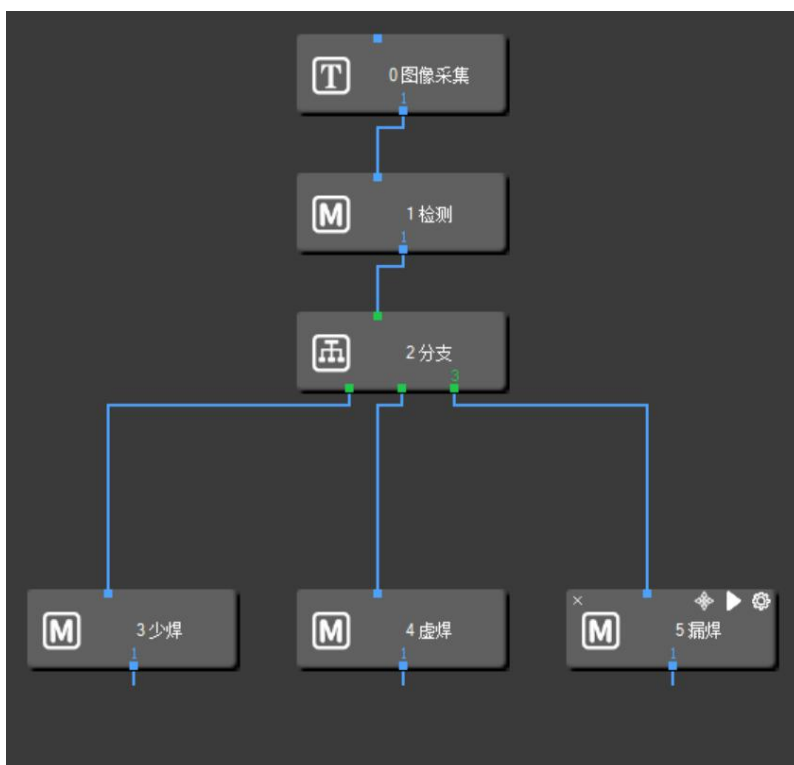


图 1 程序流程示意图

主要的工具列表：

类型	工具
系统类	服务器客户端通讯工具、串口工具、PLC 读写工具、机器人控制工具、信号源工具
图像源类	图像源工具、相机工具、保存图片工具
定位类	仿射变换工具、斑点分析工具、找圆工具、找线工具、边缘点查找工具、形状匹配工具、灰度匹配工具
测量类	圆卡尺工具、夹角工具、边缘卡尺工具、线交点工具、线间距工具、点间距工具、矩形卡尺工具、点线距离工具、坐标转换工具、标定工具
图像处理类	图像转换工具、通道分离工具、颜色提取工具、图像剪切工具、图像处理工具、阈值化工具、轮廓提取工具
识别类	二维码工具、字符识别工具、条码检测工具、缺陷检测工具
对位类	位移计算工具、坐标计算工具、对位平台工具
数据处理类	累加工具、分类工具、保存表格工具、格式转换工具、列表工具、逻辑运算工具、字符串截取工具、用户变量工具

客户端电脑上提供以下编程工具和图像处理库：

- 1、Microsoft Visual Studio 2015 编程软件，使用 C#编程。
- 2、基于 C#的 OpenCV 图像处理库 OpenCvSharp。
- 3、客户端软件及《KImage 工具二次开发说明》文件，文件中提供部分二次开发工程框构示例。工程框构示例中已做好二次开发和 OpenCvSharp 的编译环境配置及相关功能函数声明，可供参考。

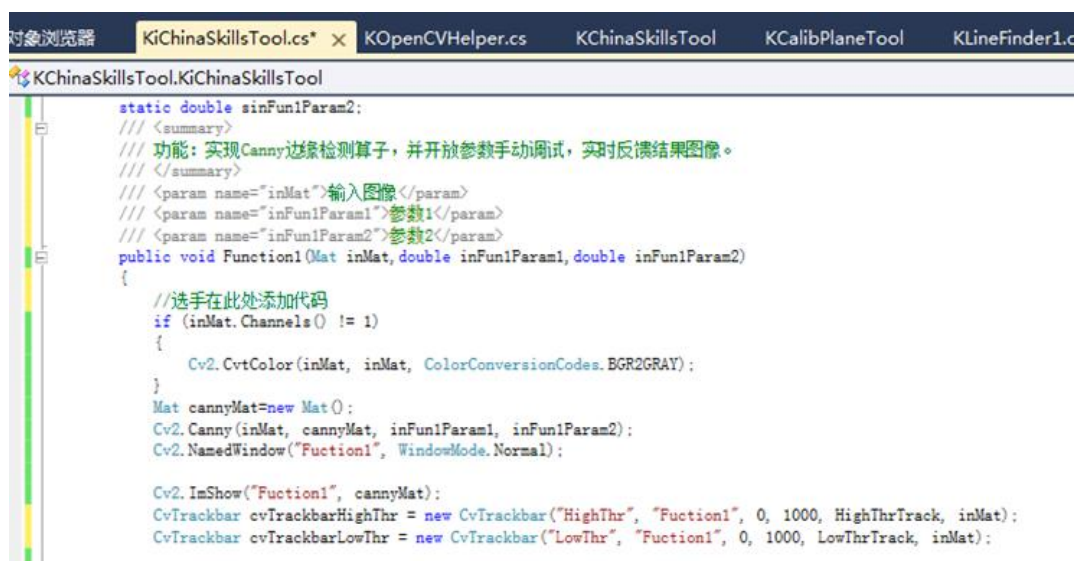


图2 C#代码编程界面参考

三、标定说明及运动位置校准

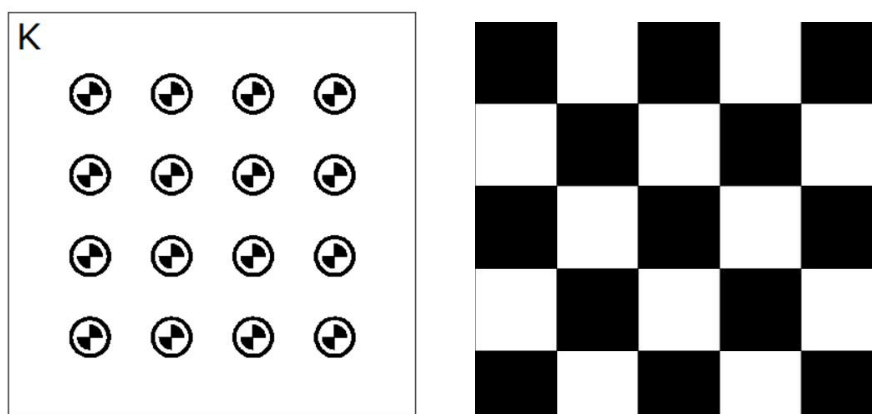


图3 两类标定板

选择合适的标定工具, 利用图像标定板使用多点标定方式, 对相机进行标定, 把图像坐标转成设备坐标系统, 并得出像素当量; 选择合适的手眼标定工具, 统一设备坐标系统与相机坐标系统。

四、竞赛任务描述-----物流包裹测量与分拣

本次竞赛任务为, 测量物流包裹的高度, 并定位, 根据其高度进行分拣。

（一）物流包裹分拣任务

尺寸大小不一的包裹 5 个，尺寸：20mm x 20mm 左右；摆放方式：平台料盘分为两个区域分别为检测区和摆放区，在被测件正面，贴有二维码，码的信息包括该包裹类型，具体如下图：



图 4 分拣包裹样品

包裹初始位置由选手随意放置在定位区，检测区包裹的放置规则：位置随机不重叠不超出检测区域范围，尽量要求不要并排放置，检测任务为：

- 1) 定位包裹的 3D 位置；
- 2) 测量包裹的长、宽、高，并计算面积、体积；
- 3) 识别包裹上的二维码；
- 4) 根据读取的二维码信息，将包裹分类放置到相应的区域。

（二）客户端电脑 C#代码编程

1、C#编程任务

使用 Microsoft Visual Studio 2015 软件新建工程文件，调用 OpenCVSharp 图像库的算法，在新建工程文件中的函数体内实现以下图像处理算法，并将其封装为 KImage 能调用的.dll 文件，生成的.dll

文件拷贝到客户端软件所在目录的 **ToolGroup** 文件夹下面,要求如下:

(1) 创建物流包裹定位识别工具

a. 工具名称定义为“**KPackageInspection**”,在**KPackageInspection**工具中实现模板匹配、图像裁剪、二维码识别算法,该工具用于查找与模板图像匹配的图像区域,对该区域进行图像裁剪,识别图像中的二维码。物流包裹定位识别工具的使用流程为:输入图像--创建模板图像(当创建模板图像成功后应该保存该模板图像)--执行搜索。在输入图像中搜索与模板图像匹配(类似)的图像区域--创建图像待裁剪区域的**mask**(遮罩)图像--将输入图像上对应于**mask**上非零像素的像素复制到**result**图像上--获得裁剪图像区域的外接矩形--将**result**图像上对应外接矩形的区域克隆回**result**图像上--对图像进行二值化—根据模板区域角度,对得到的新图像进行旋转,将码转正—解码,得到结果字符。

b. 物流包裹定位识别工具中含有**RegisterImage**按钮,**RegisterImage**按钮实现切换值模板图像视图并添加一个矩形**ROI**;点击**RegisterImage**按钮,然后调整蓝色矩形**ROI**,即可创建模板图像。

c. 物流包裹定位识别工具中含有**Function1**按钮,点击**Function1**按钮将**ROI**区域内的图像保存为模板图像。

d. 物流包裹定位识别工具中含有**Run**按钮,点击**Run**按钮后,显示裁剪完成后的图像,在输出参数中显示二维码中心、二维码识别结果。

2、客户端软件 KImageClinet 编程任务

a. 建立与设备主控电脑的连接通讯，使用工具从主控电脑中取得物流包裹随机放置的初始状态的图像；

b. 添加 KPackageInspection 工具到流程图中，完成该工具的参数配置，并基于物流包裹随机放置的初始图像，使用 KPackageInspection 工具实现对不同位置物流包裹的定位识别，并输出裁剪出的二维码图像、二维码中心、二维码识别结果。

（四）显示任务

1、主界面显示要求：

界面主窗口显示当前相机采集图像，测试数据在界面上空旷区显示。

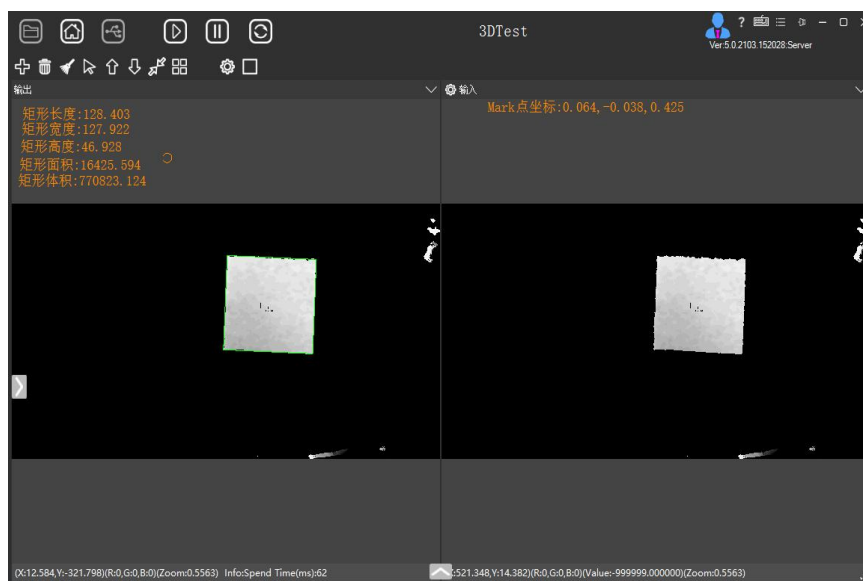


图 5 界面及结果显示

2、客户端界面显示

打开客户端软件，与主控电脑建立通讯连接，添加“客户端”“图像”、“KPackageInspection”工具。要求从设备主机接收并显示物流包裹物流包裹随机放置的初始状态图像，并在窗口显示

“KPackageInspection”工具执行后输出的裁剪完成的二维码图像，在输出参数中输出二维码中心、二维码识别结果。

在使用KPackageInspection工具进行图像处理任务过程中，如遇到问题，可返回VS2015的C#编译环境中，对工具进行调试、完善后再继续任务。

包裹的二维码、尺寸信息数据通过网口通讯发送给另一台客户端电脑，客户端软件接收服务器发送的数据并实时显示，客户端配置的名称为“数据接收”。客户端数据显示在软件界面的下方的结果数据栏中。

五、竞赛任务流程步骤参考

1、硬件选型安装接线

完成相机、镜头、光源的选型，输出选型计算报告。

将相机、镜头、光源、治具等在合理位置安装（注意工作距离），保证安装稳固，镜头与相机连接螺纹圈须拧紧；镜头调试好之后，用顶丝锁紧对焦环及光圈环；记录硬件的安装参数等结果。

完成相机、光源、旋转轴、通讯网络等电路接线，完成气路的连接，走线正确规范、整洁、牢固；物理接口选择正确。

2、视觉软件的 PLC 控制工具运行测试

控制 X,Y,Z 轴移动料盘，设置合适的 3D 定位、检测区拍照位置；

控制 X,Y,Z 轴移动相机，设置合适的 2D 条码读取高度；

输出 I/O 电信号正常。

3、光源控制工具运行测试

连接光源控制器正常，能控制多个光源亮灭；

能设置各个光源不同的亮度值；

配合 PLC 工具，实现光源频闪功能正常。

4、相机工具运行测试

测试 3D 相机，能正常连接、正常采集图像；

设置 3D 相机合适的曝光、增益参数；

测试 2D 相机能正常连接，配合 PLC 工具切换软件触、外部 I/O 触发模式能正常采集图像；

图像对焦清晰（条码清晰可见，视野大小合适）；

与光源控制工具配置，设置合适的相机参数（包括曝光，增益等参数）。

5、相机标定工具运行测试（离线工具）

调节曝光和增益，采集理想的 3D 点云数据；

如果灰度图像不理想，单独调节曝光和增益，采集理想的灰度图像；

正确移动及摆放标定板，完成手眼标定过程，保存标定数据到配置文件。

6、点云数据处理工具运行测试

根据包裹的视野、包裹的高度信息，设置合适的参数，筛选需要的点云数据。

7、基准平面拟合工具运行测试（离线工具）

画 ROI 选取合适的区域作为备选需拟合的基准面；

设置合适的参数拟合基准平面。

8、包裹区域提取工具运行测试

设置合适的筛选包裹上表面矩形区域，提取中心点行列坐标。

9、包裹三维位置定位工具运行测试

引用包裹区域中心行列坐标；

设置合适的定位参数，计算包裹的 3 维坐标。

10、包裹尺寸检测工具运行测试

引用基准面拟合工具拟合的基准平面；

设置合适的参数提取包裹区域拟合矩形，计算矩形各点 3 维坐标；

设置合适的参数计算矩形长、宽、高、面积、体积。

11、条码读取工具运行测试

设置合适的参数进行条码数据读取。

12、数据处理类运行测试

设置数据表格工具参数，并生成包裹尺寸数据测量报表；

保存尺寸测量报表文件到：C:\全国职业院校技能大赛\场次号-
赛位号\物流包裹测量.csv。

13、完成界面布局及数据显示

六、工作流程提示

1、编写视觉程序流程前主要准备工作

相机镜头已安装调试完成，相机可在外触发模式下正常采集到图像，工作距离合理、相机视野合适可覆盖检测区内的包裹；图像清晰，曝光设置合理；

组合光源安装调试完成，光源开关，亮度可调；

X,Y,Z 各轴可正常控制，速度合理，拍照检测区位置试教合理；

相机标定，手眼标定已完成。

2、包裹定位抓取流程

在主要准备工作完成后，开始包裹测量及分拣流程，主要流程如下：

- 1) 选手把物流包裹放置到检测区，物流包裹放置的位置随机、不重叠，不超出检测区的视野范围；
- 2) 移动平台到检测区拍照位置；
- 3) PLC 发送拍照信号，触发 3D 相机拍照；
- 4) 定位包裹的 3 维位置坐标；
- 5) 提取包裹区域，测量包裹的各项数据；
- 6) 根据包裹 3D 位置，计算 2D 相机合适的读码拍照位置，依次将相机移动到各包裹上拍照；
- 7) 根据各包裹的条码信息，将包裹归类分拣到相应的放置区域；
- 8) 将包裹的二维码、尺寸信息生成数据报表；

七、附件

附录一、视觉硬件及参数列表

工业相机

类别	编号	分辨率	帧率 FPS	曝光模式	颜色	芯片大小	接口
2D 相机	相机 A	1280x960	>90	全局	黑白	1/2"	USB3.0
2D 相机	相机 B	2448x2048	>20	全局	黑白	2/3"	GigE
2D 相机	相机 C	2592x1944	>10	滚动	彩色	1/2.5"	GigE
3D 相机	3D 相机	1920x1080x2	>10	滚动	彩色	2/3"	USB3.0

工业镜头

类别	编号	支持分辨率 (优于)	焦距/倍率	最大光圈	工作距离	支持芯片大小
工业镜头	12mm 镜头	500 万像素	12mm	F2.0	>100mm	1/1.8"
工业镜头	25mm 镜头	500 万像素	25mm	F2.0	>200mm	2/3"
工业镜头	35mm 镜头	500 万像素	35mm	F2.0	>200mm	2/3"
远心镜头	远心镜头	500 万像素	0.3X	F5.4	110mm	2/3"
镜头接圈	0.5mm、1mm、2mm、5mm、10mm、20mm、40mm 一组					

LED 光源

类别	编号	主要参数	颜色	备注
环形光源	小号环形光源	直射环形，发光面外径 80，内径 40mm	RGB	三者可以合并成 AOI 光源
环形光源	中号环形光源	45 度环形，发光面外径 120，内径 80mm	G	
环形光源	大号环形光源	低角度环形，发光面外径 160，内径 120mm	B	
同轴光源	同轴光源	发光面积 60x60mm	RGB	
背光源	背光源	发光面积 169x145mm	W	

注：R=红色、G=绿色、B=蓝色、W=白色

标定板

类别	外框尺寸 mm	圆/格间距 mm	外圆环直径 mm	内圆环直径 mm	精度 mm
标定板 A	100x100	20	5	3	±0.01
	50x50	10	2.5	1.5	±0.01
	20x20	4	1	0.6	±0.01

类别	外框尺寸 mm	方格边长 mm	方格数量	精度 mm
标定板 B	180x120	15	11x7	±0.01

附录二、相机的接线定义

一、USB3.0 相机（注意 **USB3.0** 通过 **USB** 线供电，不要另外插电源，否则会烧相机）

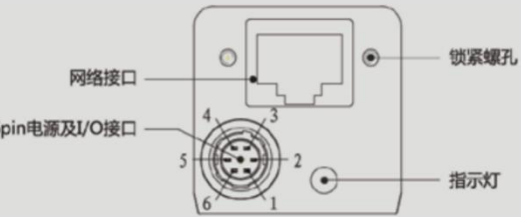
I/O接口说明 / I/O Interface Instruction



引脚	描述	功能
1	Line3	GPIO（非隔离软件可配置输入/输出）
2	Line1	光耦隔离输入
3	Line2	GPIO（非隔离软件可配置输入/输出）
4	Line0	光耦隔离输出
5	Opto I/O Ground	光耦隔离信号地（ISO_GND）
6	GPIO Ground	GPIO信号地（GND）

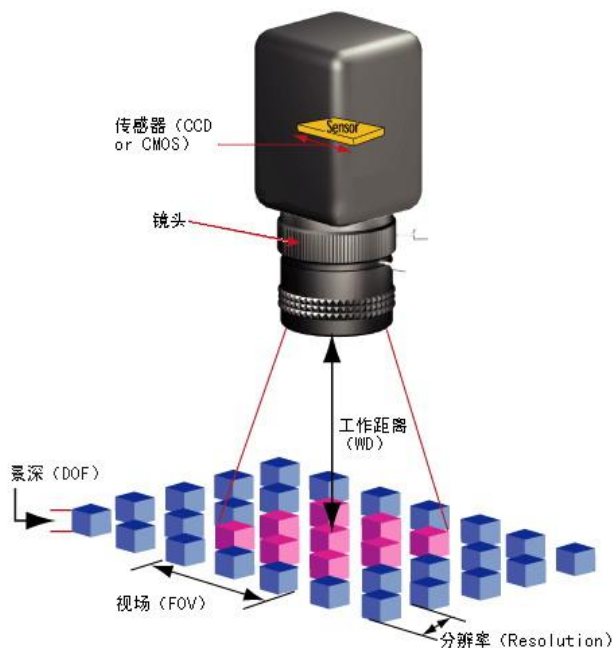
二、GigE 相机

I/O接口说明 / I/O Interface Instruction



管脚	信号	说明
1	Power	+6V~26V 直流电源
2	Line1	光耦隔离输入
3	Line2	可配置IO输入/输出口
4	Line0	光耦隔离输出
5	IO GND	光耦隔离地
6	GND	直流电源地

附录三、分辨率及焦距计算公式



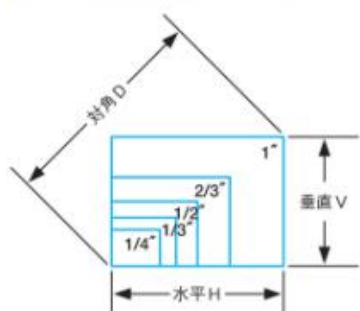
简单视觉系统的计算，主要包括视场（FOV）、分辨率（Resolution）、工作距离（WD）和景深（DOF）等。

分辨率我们通常指的是像素分辨率，（默认选用的镜头分辨率高于相机的分辨率）。因此

分辨率就等于视野 FOV/相机的像素数，假如我们 FOV 尺寸是 16mmx12mm，选用的相机是 200 万像素（1600x1200），那么像素分辨率就是 $16\text{mm}/1600$ or $12\text{mm}/1200=0.01\text{mm}$ 。

下表分别表示的是英制的芯片尺寸，真实的芯片大小和焦距的计算公式。

影像大小



每一款监控摄像机CCD的靶面大小不同，但通常使用的CCD摄像机的规格均为4:3 (H:V)。

型号	CCD 尺寸	图像尺寸 (mm)		
		水平：H	垂直：V	对角：D
C	1"	12.8	9.6	16.0
H, A	2/3"	8.8	6.6	11.0
D, S	1/2"	6.4	4.8	8.0
Y, T	1/3"	4.8	3.6	6.0
Q	1/4"	3.6	2.7	4.5
35mm照相机镜头（参考）	35mm胶卷	36.0	24.0	43.3

视野计算

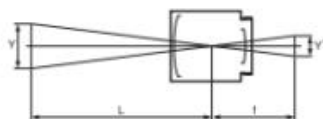
在物距确定的情况下，视野便能通过下述方程式计算出来。

$$Y = Y' \cdot \frac{L}{f}$$

Y：物体尺寸 L：物距
Y'：图像尺寸 f：焦距

例如：到物体的距离为5m 时，用1/2"焦距为12.5mm的镜头和1/2"摄像机，监视器上所显示的尺寸为：

$$Y' : 6.4 \quad L : 5000 \quad f : 12.5 \quad Y = 6.4 \times \frac{5000}{12.5} = 2560\text{mm}$$



接口种类

通常的监控摄像机镜头拥有C接口和CS接口两种。

规格

	C接口	CS接口
后基距 (mm)	17.526 ^{*1}	12.5 ^{*1}
直径 (mm)	1-32UNF	

互换性

	C接口摄像机	CS接口摄像机
C接口镜头	○	○ ^{*2}
CS接口镜头	×	○

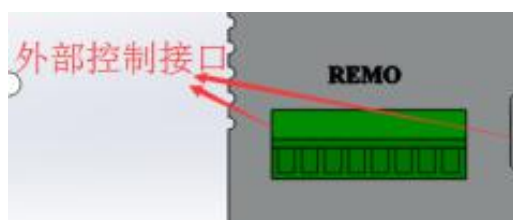
^{*1} 空气换算长度。

^{*2} 在C接口镜头与CS接口的摄像机配合使用的情况下，需使用C-CS接口适配环（5mm）。

附录四、光源控制的接线说明

硬件触发：用户可以通过 PLC、相机的输出外部触发信号来控制每一路输出的开关。需要外部触发功能时需将外部触发信号线连接到“REMO”端子上。触发信号高电平时打开，低电平时关闭。

软件触发：用户也可用软件实现触发功能，即使用串口对各输出通道进行控制，使各输出通道按照预先的设置打开或关闭其输出。



REMO 端子 引脚号	信号名称	信号定义
1	TR1+	1 通道触发信号+
2	TR1-	1 通道触发信号-
3	TR2+	2 通道触发信号+
4	TR2-	2 通道触发信号-
5	TR3+	3 通道触发信号+
6	TR3-	3 通道触发信号-
7	TR4+	4 通道触发信号+
8	TR4-	4 通道触发信号-

附录五、光源控制器通讯协议

硬件规范

波特率：9600 bps

每帧字节数：8 字节

每帧数据格式

1 字节	1 字节	1 字节	3 字节	2 字节
特征字	指令字	通道字	数据	异或和校验字

注：所有通讯字节都采用 ASCII 码

✧ 特征字 = \$

✧ 指令字 = 1, 2, 3, 4, 分别定义为：

1: 打开对应通道电源

2: 关闭对应通道电源

3: 设置对应通道电源参数

4: 读出对应通道电源参数

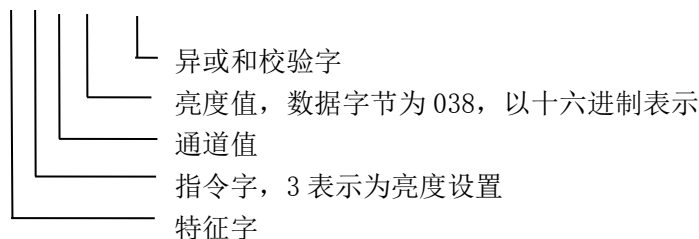
当指令字为 1, 2, 3 时，如控制器接收指令成功，则返回特征字\$；如控制器接收指令失败，则返回&。

当指令字为 4 时，如控制器接收指令成功，则返回对应通道的电源设置参数（返回格式跟发送格式相同）；如控制器接收指令失败，则返回&。

✧ 通道字 = 1, 2, 3, 4。分别代表 4 个通道。

✧ 数据 = 0XX (XX 为 00~FF 内的任一数值)，对应通道电源的设置参数，高位在前，低位在后。

✧ 异或和校验字 = 除校验字外的字节（包括：特征字，指令字，通道字和数据）的异或校验和，校验和的高 4 位 ASCII 码在前，低 4 位 ASCII 码在后。

例：将第2通道亮度设为56，则以ASCII码向下写“\$320381E”\$ 3 2 0381E

异或校验字运算过程如下：

	字符串	ASCII 码	ASCII 码以十六进制表示	将高 4 位和低 4 位分别以 8421 码表示
特征字	\$	36	24	0010 0100
指令字	3	51	33	0011 0011
通道字	2	50	32	0011 0010
数据	0	48	30	0011 0000
	3	51	33	0011 0011
	8	56	38	0011 1000

异或和		0001 1110
异或校验字		1 E

注：打开对应通道电源、关闭对应通道电源和读出对应通道电源参数 3 个功能的异或校验字的运算过程中，数据的 3 个字节的值对异或结果无影响，保证格式为 0XX（XX=00~FF 内的任一数值）即可。

以下为几组指令数据

关闭 2 通道：\$220381F

	字符串	ASCII 码	ASCII 码以十六进制表示	将高半字节和低半字节分别以 8421 码表示
特征字	\$	36	24	0010 0100
指令字	2	50	32	0011 0010
通道字	2	50	32	0011 0010
数据	0	48	30	0011 0000
	3	51	33	0011 0011
	8	56	38	0011 1000
异或和				0001 1111
异或校验字				1 f

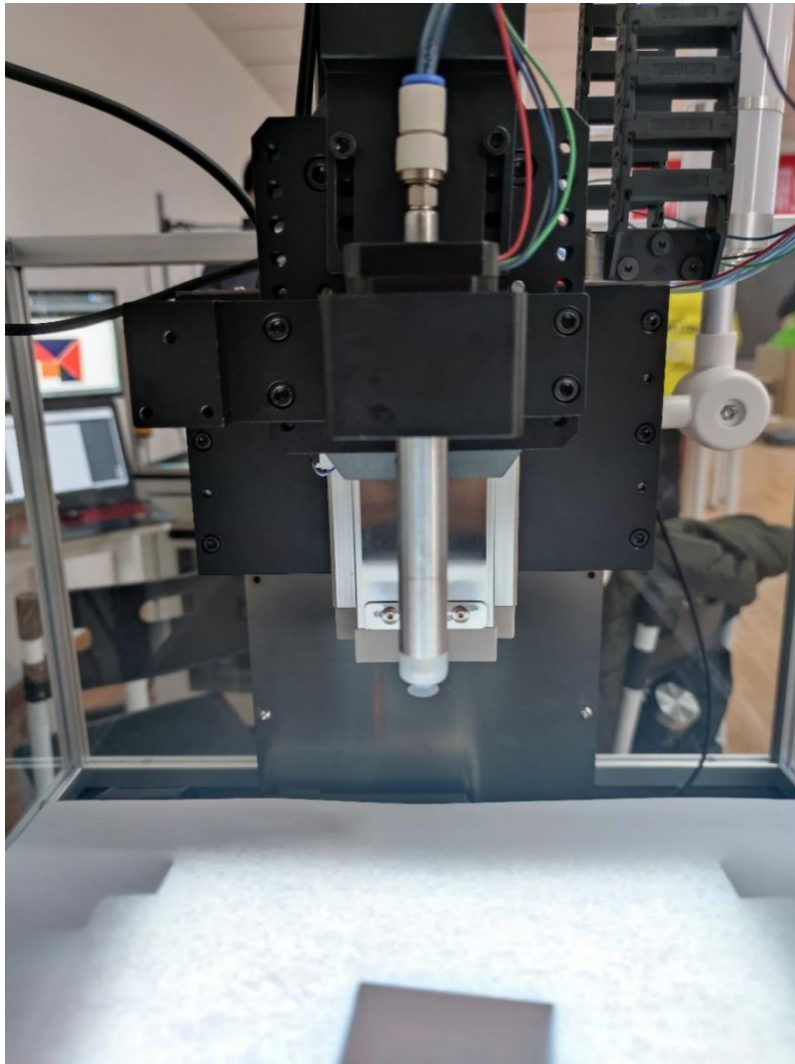
打开 2 通道：\$120381C

	字符串	ASCII 码	ASCII 码以十六进制表示	将高半字节和低半字节分别以 8421 码表示
特征字	\$	36	24	0010 0100
指令字	1	49	31	0011 0001
通道字	2	50	32	0011 0010
数据	0	48	30	0011 0000
	3	51	33	0011 0011
	8	56	38	0011 1000
异或和				0001 1100
异或校验字				1 C

读取 2 通道电源参数：\$4200012

字符串		ASCII 码	ASCII 码以十六进制表示	将高半字节和低半字节分别以 8421 码表示
特征字	\$	36	24	0010 0100

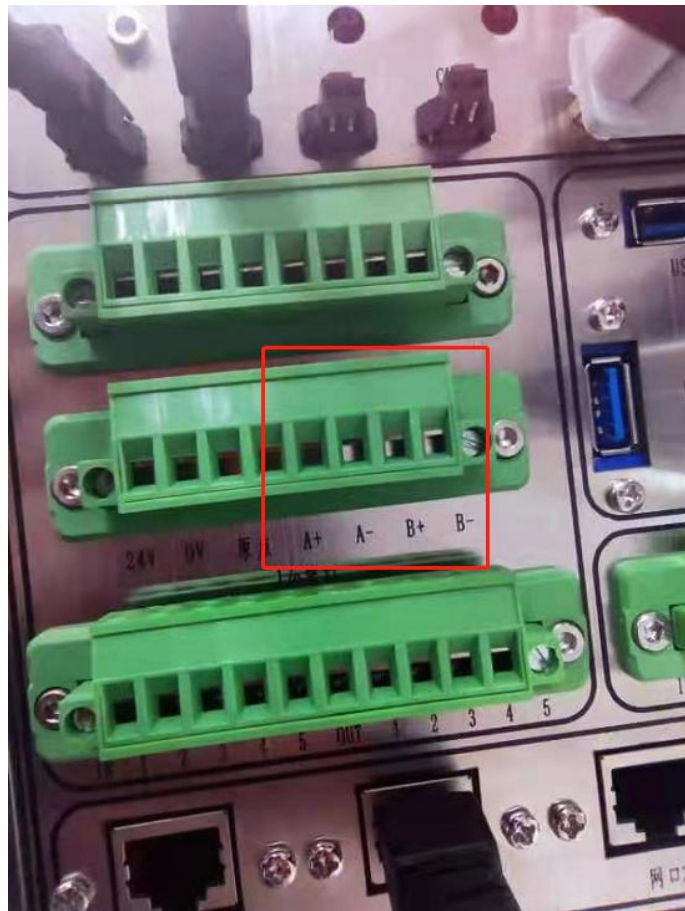
附录六、旋转轴的安装及接线说明



θ 轴如上图所示，共有四根线需要接入控制面板。



接线分别为 A+ A- B+ B-，将对应接线端子接入到控制面板上。



附录七

相机、镜头、光源的选型计算报告

场次号_____ 赛位号_____