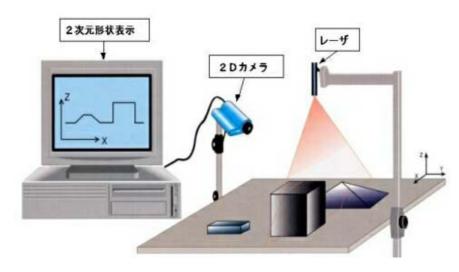
高速スマートカメラと弊社独自開発の3次元形状計測ソフトウエアの組合せにより、3次元形状を高速かつ連続的に測定することを実現しました。加えて、弊社の光学系設計技術と豊富なアプリケーション開発の経験に基づき、目的に最適化された光学構成を採用することで、スマート・ビジョンセンサの持つ性能を最大限に発揮させることができます。従来の光切断法では実現出来なかった高速・連続プロファイル計測の応用範囲を飛躍的に広げるシステムを受託開発いたします。

光切断法

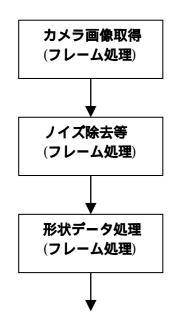


半導体レーザからのシート光 (扇型レーザ光)をワークに照射し、そのプロファイルを 2 次元カメラで撮影することでワークの断面形状を測定する方法です。上図はその原理を表しています。

得られた画像中のレーザ照射による輝線からワークの形状を抽出することができます。このような光切断法 は、構成要素がシンプルなためワークの形状計測、検査などに広く応用されています。

画像データ処理

光切断法でワークの形状を認識するまでの一般的な画像データ処理の流れを下図に示します。



カメラ画像取得:繰り返し撮像される画像(フレーム)をビデオキャプ

チャーボードを介してPCのメモリに記憶します。

ノイズ除去 : 測定光以外の輝点が入る場合などに、その輝点をデー

タから取り除く処理をします。

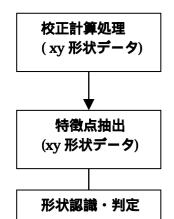
形状データ処理:シート光がつくる輝線から、あらかじめ定めた方向の

画素列ごとに形状データとなる点を求めます。なお、 形状データの求め方は以下のような方法があります。

・**二値化** 閾値を設定し、画素列ごとに明暗に分離し 明画素の中心値を形状データとする方法。

・最大値 画素列中で最大輝度の点を形状データとする方法。

・**重心** 画素列ごとのアナログ値から、重心演算して形状データを得る方法。



校正計算処理 : カメラやシート光の配置から決まる校正係数にもとづ

き形状データから実際の高さデータを計算します。

特徴点抽出 :形状認識のための特徴点を抽出します。直線の端点や

円弧の中心、2線の交点など。

形状認識・判定:得られた特徴点から各部の寸法や面積、輪郭などを認

識し、その判定をします。パターンマッチングなどの 処理時間を要する処理もあるので、特に高速処理が必

要な場合は専用ICを使うこともあります。

光切断法の光学的要素

光切断法はワークに照射したシート光の散乱成分をカメラで撮像することで形状を認識する技術です。よって、鏡のように完全反射するワークの測定はできません。また、黒いワークでは光の吸収が多くより強いレーザが必要です。光切断法をより高精度に応用するには、光学的要素の最適化が不可欠です。

レーザ光源 **線幅** : 測定分解能に見合うシート光の幅と、測定範囲をカバーするための

シート光長さ。通常の光源では線幅とシート光の有効長さの比は

1:300程度。

深度 : レーザシート光は光源から適当な距離で線幅が最小(ビームウエス

ト)となる。ビームウエストの前後では線幅は拡がるが、線幅が細

いほど深度は浅くなる。

波長:ワークによっては特定の波長を反射したり吸収する。

パワー:パワーが不充分な場合、カメラの速度の低下、外乱光によるS/N

比悪化をまねく。よって、測定精度、速度に見合うレーザの選定が 不可欠だが、同時にレーザの安全対策(規格)上の防護も考慮する

必要がある。

光量分布:理想はシート光長さ全域に渡り均一な光量である。また光切断用と

してそのような光源も市販されている。ただし波長や線幅の選択範囲は大きくないため、最適設計したシート光光源の開発が必要なこ

ともある。

カメラレンズ 倍率 : ワークとカメラの距離、視野範囲から倍率を設定する。また、光切

断法ではシート光を使うので、カラー用のレンズである必要はないが、レンズの設計波長とレーザの波長が異なる場合は注意が必要。

収差 : レンズ周辺部の像の歪み。高精度の測定には問題となり、場合によ

っては画像データの補正が必要。

計測の高速化

光切断法を高速化するためにはカメラのフレーム取得速度はもちろんのこと、その他にも以下の要素について検討する必要があります。

- ・カメラ(+ビデオキャプチャーボード)
- ・レーザシート光の光量
- ・フレームデータ処理速度
- ・特徴抽出、認識アルゴリズム

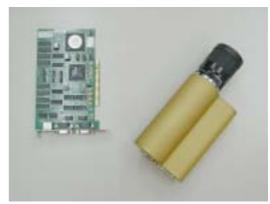
中でもフレームデータ処理と特徴抽出などの画像処理アルゴリズムは、現在の市販されるPCの能力でも高速化が難しい技術です。

スマートカメラ (MAPP2500)

スマートカメラ(MAPP2500)はスマートビジョンセンサの特徴を生かすようデザインされ、特に高速性を追求した新しい発想の2次元カメラです。

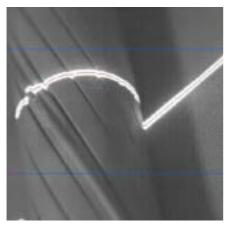
このカメラは撮像素子と集積化されたA/Dコンバータ、さらにはカメラ内部にCPUを備え、PCで処理時間のかかるフレーム処理部分をカメラ内部で実行できるようデザインされています。

更に、カメラ内部で処理された画像データは専用の 高速通信ボードによりPCのPCIバスを介して、画 像データをPCのメモリ上に展開します。



MAPP2500

スマートとカメラ応用分野



送電線測定例(カメラ1)

図中の赤線は二値化処理された 形状データを示す。 スマートカメラは通常の高速カメラとしても充分に 能力を発揮しますが、中でも光切断法において、その 能力を最大限に生かすことができます。

通常のカメラでは、画像をビデオキャプチャーボードを介してPCにフレームデータとして取り込む。スマートカメラでは画素列ごとに配置されたA/Dコンバータと内蔵CPUを利用することで、1000フレーム/秒以上の高速処理が可能。 かつ、それらの処理をカメラ内部で演算できます。

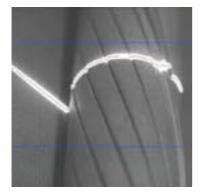
更にその特質を生かすことで、従来の方式では苦手とされた次のようなアプリケーションにも柔軟に対応できます。

マルチカメラ測定

同じワークに対して光切断法を複数組み合わせることで、 ワークの立体的な完全断面データの測定や、分解能を維持 しつつ幅広くデータを取得する応用が可能となります。

この場合も、カメラ内部で形状データを演算できることから、従来はカメラの数だけのビデオキャプチャーボードを必要とし、時間のかかるフレーム処理がPCに掛ける負担を大幅に軽減でき、シンプルな構成でマルチカメラシステムを実現できます。





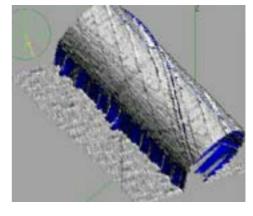
送電線測定例(カメラ2)

ラを1台追加した例です。

左図は上に示した測定例に、更に視野方向の異なるスマートカメ

これら視野方向の異なる2台のカメラで得られる形状データを1台のPC上でカメラの配置による座標校正後に合成したデータを下図に示します。

スマートカメラがカメラ内で形状データの演算ができる特徴を生かし、右図の測定例では2台のカメラの座標校正・合成と全断面についての断面積計算処理を100断面/秒という高速で求めることができます。



マルチカメラ測定例

連続成形品への応用

スマートカメラの特徴である高速性を生かすために、処理時間を要する特徴点抽出や認識処理の部分をパイプライン処理(複数の画像処理器間でデータを逐時転送しながら処理する)する応用も特注できます。

これらの画像処理器はPCの拡張スロットに実装されるPCIボードの形態で製作します。 更にシステムの機能として、お客様でのご利用形態を考慮し、以下のような機能を搭載することも可能です。

- ・使用者の操作性を反映させたインターフェースと操作者の階層化
- ・品質管理上の各種データ処理、データ保存
- ・ネットワーク対応など
- ・送り方向のレーザによる送り速度、距離の計測

ゴム、アルミ、木材などの連続プロファイル測定に最適です。ぜひご用命ください。