

در این قبیل از سنسورهای نقطه‌ای، بزرگ‌ترین تفاوت در جهت‌یابی است. سنسورهای نقطه‌ای معمولاً در جهت‌یابی خود مشکل دارند.

شکلهای ۳ و ۴ بر مبنای یک سنسور PILLAR نشان داده شده است. این سنسور در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است و در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است. این سنسور در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است.



شکل ۳ سنسور PILLAR



شکل ۴ سنسور ARCLUS

سیستم‌های اندازه‌گیری ARGUS در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است. این سیستم‌ها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است.



شکل ۵ تحلیل GRU ANALYSIS

اینکه هر دو از این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است. این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است.

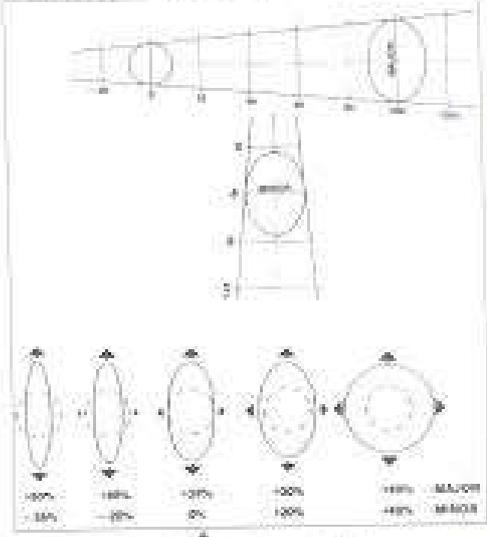
coupled device (high resolution)

این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است. این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است.

این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است. این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است.

این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است. این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است.

این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است. این سنسورها در جهت‌یابی خود بسیار دقیق است.



شکل ۶ مقایسه عملکرد سنسورهای مختلف



باید این وزن سیستم ۳۰۰ گرم باشد از نور محیط برای تصویر برداری می توان استفاده نمود

نتیجه گیری

۱- تکنیکهای تیرری دیجیتال دارای کاربرد زیادی در صنایع پزشکی و آزمایشی می باشد.

۲- این تکنیک ها دارای دقت بیشتری در اندازه گیری گرفته شده اند.

۳- تکنیک های تیرری دیجیتال دارای حد تکنیک بالایی می باشد.

سیستمهایی که با دوربین های CCD کار می کنند قابلیت تصویر برداری در روشهای محیط را دارا می باشد.

۳- دستگاه های برابری مانند

HANDHELD CCD CAMERA
به دلیل قابلیت حمل سریع و آسان، وزن کم، قدرت تکنیک و سرعت بالای اندازه گیری کاربرد زیادی دارند و توصیه می گردند.

منابع

1-Circle grid analysis applied to the production problems of the car bod panel.



پیکر ۱- اندازه گیری توسط دوربین سنجشگر

2-CIRCLE GRID ANALYSIS APPLIED TO STAMPING PART
3-STAMPING ANALYSIS TECHNIQUES SMITH AND ASSOCIATE

۳- STEREO CCD CAMERA

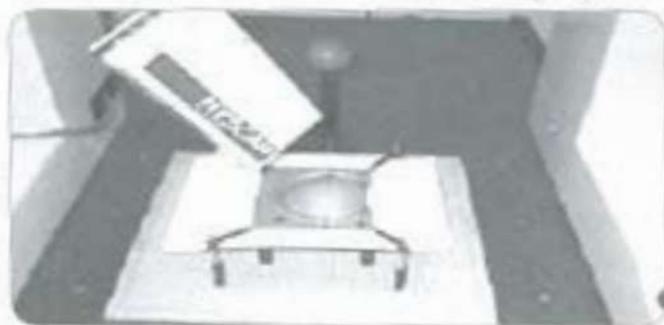
در شکلی ۸ این تکنیک بطور کامل نشان داده شده است در این روش سیستم از دو دوربین CCD سنجشگر تشکیل شده است که هر دوربین براسد CMM

PH۰۰ نصب شده است این دوربین ها با گامهای (STEP) ۷.۵ درجه ای قابلیت تنظیم دارند این دوربین دارای تمرکز ۱۲ میلیمتری می باشد سیستم یک لیزر

۶ میلیمتری اضافی دارد و کلیه سیستم با یک کامپیوتر در تماس است برای

سیستم از برای دستگاه CMM جدا می

شود.



پیکر ۲- اندازه گیری توسط دستگاه سنجشگر تیرری

باز به ۱۰۰۱ نقطه را در هر خط اسکن شده جمع آوری می کند و سرعت اندازه گیری دستگاه ۳۳ خط اسکن در هر ثانیه می باشد.

دقت اندازه گیری دستگاه تقریباً ۱۰ میکرومتر در هر سه جهت می باشد. شعاع حلقه تیرری منعکس یافته بطور همزمان با یک حد تکنیک ۱۲ میلی است

می گردند توسط شرکت تصویر برداری دستگاه CMM و در تمام دستگاه دیجیتال

بر روی صفحه بررسی نقاط در قطعات ۰.۸ میلیمتر مربع جمع آوری می شوند.

HANDHELD CCD CAMERA GRID MEASUREMENT

در این روش نیز ابتدا گریدهای مربعی یا دایره ای توسط فرایند آج الکتریکی شعاعی بر روی پلاک حکم می گردند و توسط دستگاه تصویر برداری تیرری که مجهز به

یک دوربین CCD می باشد در مناطق گسترده یافته حکم برداری شده و تغییرات

توسط USB به کامپیوتر منتقل می شوند و به صورت نمودار FLD رسم می گردند در این روش چون دستگاه برابری

می باشد به راحتی جابه جا شده و تصویر برداری در هر موقعیت و مکان امکان پذیر می باشد.



پیکر ۳- اندازه گیری توسط دوربین برابری

