



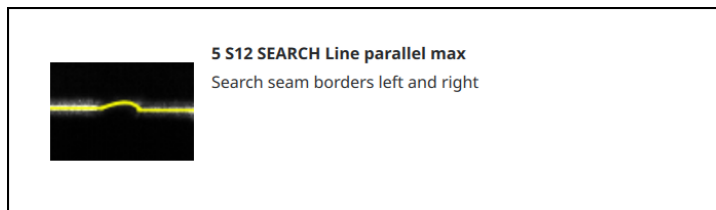
## 5 - S12 SEARCH Line parallel max

### ■ Beschreibung

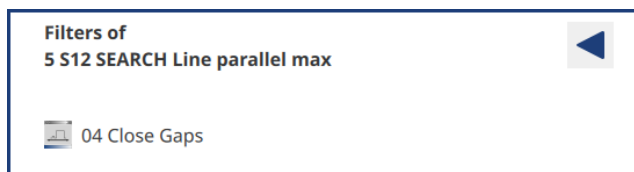
Sucht den linken und rechten Nahtrand aus der Laserlinie.



Sucht vom linken ROI-Rand her in gegebenen horizontalen Abständen jeweils vertikal das Helligkeitsmaximum als "Laserlinien-Punkt" und setzt daran ein horizontales Geradenstück bis zum nächsten Punkt. Ist ein gefundenes Helligkeitsmaximum unterhalb einem Schwellwert, wird für diesen Bereich nochmals eine pixelweise Feinsuche durchgeführt.

### ■ Icon



### ■ Parameter




**Attributes of  
04 Close Gaps**


Verbosity level  
 None

Minimal segment length in X direction. NPixel  
 — 5 +

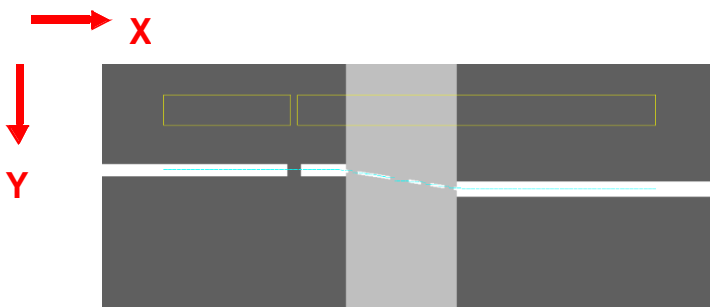
Max. jump Y NPixel  
 — 15 +

Maximal interpolation length NPixel  
 — 50 +

Parameter	Beschreibung
Verbosity level	Setzen des 'Verbosity level'. Höhere Level zeigen mehr graphische Zusatzinformationen.
Minimal segment length in X direction	Min. Anzahl verbundener gefundener Laserlinien-Punkte, um über einen Unterbruch hinweg den nächsten Punkt zu suchen. [Pixel]
Max. jump Y	Max. Suchbereich in vertikaler Richtung, um über einen Unterbruch hinweg den nächsten Punkt zu suchen. [Pixel]
Maximal interpolation length	Max. erlaubter Suchbereich in horizontaler Richtung, um über einen Unterbruch hinweg den nächsten Punkt zu suchen. [Pixel]

### Beispiel für 'Verbosity':

Die blaue Linie markiert die Laserlinien-Suche. Die gelben Rechtecke markieren die korrekt gefundenen Laserlinien-Teile. Unterbrüche zwischen den gelben Rechtecken zeigen Position und Breite eines Unterbruches bei der Laserlinien-Suche, der übersprungen wurde.





## ■ Messgrößen für die Plotter-Anzeigen

--	--	--

## ■ Subgraph-Schnittstellen

### IN bridges

### OUT bridges

 <b>image</b>	ROI line	 <b>Line</b>	Line
		 <b>value</b>	Line intensity

## ■ Graph Blockdiagramm

