**Berechnung Bohrung bei VisionSystem um es zur BearbPos zu bringen (Silfex Maschine)**



:=Xm – Xo (\* Abstand gemessener Punkt zum Nullpunkt des VisionSystem in X \*)  
:=Ym – Yo (\* Abstand gemessener Punkt zum Nullpunkt des VisionSystem in Y \*)  
:=Xn –– Xs (\* Nullpunktverschiebung in Abhängigkeit der Aktuellen X Position für Teilkreis zu bestimmen \*)  
r2 = r1 (\* ist der Radius vom Teilkreis über den Systemdrehpunkt, daher sind beide gleich \*)

Legende:

Xn: Nullpunktverschiebung des Systemdrehpunktes in X  
Yn: Nullpunktverschiebung des Systemdrehpunktes in Y  
Xs: Abstand BearbPos zum VisionSystem beim bestimmen des Offset für diesen Abstand  
Xo: Ursprungsposition der gemessenen Bohrung vom VisionSystem beim bestimmen des Abstandes von der Kamera zur BearbPos in X Richtung  
Yo: Ursprungsposition der gemessenen Bohrung vom VisionSystem beim bestimmen des Abstandes von der Kamera zur BearbPos in Y Richtung  
Xm: Position der gemessenen Bohrung beim VisionSystem in X Richtung  
Ym: Position der gemessenen Bohrung bim VisionSystem in Y Richtung  
dx2: Distanz die mit X Achse zurückgefahren werden muss um die Bohrung auf BearbPos zu bringen  
α: Winkel die mit der C Achse gefahren werden muss um die Bohrung auf BearbPos zu bringen