视觉应用所需功能：

1. 建立模版（灰度匹配，模板匹配）；
2. 缺料判断（通过面积判断），blob分析；
3. 正反面区分；
4. 通讯（TCP通讯，Modbus通讯）；
5. 视觉标定（九点标定）；
6. 工具坐标系；
7. 发送给机械臂控制器的坐标应该是基于机械臂坐标系下的。