

PR112017

28 ноября 2017 г.

Программное обеспечение, обработка изображений

Страница 1 из 3

## ***Обработка изображений в реальном времени для программистов ПЛК***

### **TwinCAT Vision органично интегрирует функции обработки изображений в технологии автоматизации**

С помощью TwinCAT Vision компания Beckhoff интегрирует в свои системы управления широкий выбор функций для обработки изображений. Таким образом, TwinCAT объединяет все функциональные возможности машины, включая ПЛК, системы управления перемещениями и роботизации, высокотехнологичные измерительные приборы, устройства IoT, HMI и теперь обработку изображений в единой платформе для инжиниринга и управления оборудованием. Это позволяет отказаться от покупки систем обработки изображений от других производителей. Кроме того, открывается большой потенциал в машиностроении, например, за счет последовательной синхронизации с процессами автоматизированного производства в реальном времени или использования решений для отслеживания и контроля.

Значимость обработки изображений в машиностроении постоянно растет. Соответствующие функции особенно актуальны в решениях стандарта Industry 4.0, при оптимизации качества и выполнении задач, связанных с отслеживанием и контролем. Теперь TwinCAT Vision обеспечивает поддержку необходимых функций для обработки изображений в виде функциональных модулей ПЛК на единой универсальной платформе. Для этого была разработана библиотека, функциональные модули и функции которой вызываются непосредственно с ПЛК TwinCAT.

PR112017

28 ноября 2017 г.

Программное обеспечение, обработка изображений

Страница 2 из 3

Затем функции выполняются в реальном времени в среде выполнения TwinCAT. Интеграция значительно упрощает техническую разработку, поэтому программист ПЛК сейчас может самостоятельно создать приложение с функционалом обработки изображений.

Стандартизированный интерфейс обеспечивает интеграцию практически любых камер GigE-Vision, в том числе нескольких параллельно, и возможность их настройки в среде разработки TwinCAT. Калибровка камеры также осуществляется непосредственно в среде разработки, однако возможна и во время работы в среде выполнения. При программировании логики обработки изображений с помощью TwinCAT Vision не требуется ни специальный инструментарий, ни особый язык программирования, потому что приложение с интерфейсом визуализации полностью создается на базе ПЛК и с использованием языков программирования ПЛК.

При использовании решений для визуализации от сторонних поставщиков, настройка связи между системой обработки изображений и системой управления очень сложна. Кроме того, внешние процессы, например функционирование операционной системы, могут отрицательно повлиять на время обработки и передачи. При использовании TwinCAT Vision не только решается проблема связи, но и обеспечивается непосредственный обмен данными между компонентами системы обработки изображений и системы управления. Поскольку обработка изображений происходит в реальном времени, как и работа ПЛК, то уменьшается время реакции, а значит, оборудование может работать быстрее и эффективнее.

→ [www.beckhoff.ru/twincat-vision](http://www.beckhoff.ru/twincat-vision)

PR112017

28 ноября 2017 г.

Программное обеспечение, обработка изображений

Страница 3 из 3

## Пресс-фото:



## Описание к фото:

С TwinCAT спектр возможностей системы управления на базе ПК в значительной мере расширяется целым набором функций для автоматизации производства, и это может стать решающим преимуществом.

## Загрузить:

[download.beckhoff.com/download/press/2017/pictures/pr112017\\_Beckhoff.zip](http://download.beckhoff.com/download/press/2017/pictures/pr112017_Beckhoff.zip)

## По всем вопросам обращаться по адресу:

ООО «Бекхофф Автоматизация»

Ул. Старая Басманная, д.14/2, стр. 2, 105064 Москва, Россия

Телефон: +7 495 777 83 66

Email: [russia@beckhoff.com](mailto:russia@beckhoff.com), [www.beckhoff.ru](http://www.beckhoff.ru)