

Винахід належить до автоматики та обчислювальної техніки і може бути використаний при аналізі зображень в системах технічного зору, а саме при визначенні кута орієнтації фігури. Заявлено спосіб визначення кута орієнтації плоскої замкненої фігури, який полягає в тому, що до блока пам'яті вводять матрицю, яка описує зображення еталона, отримане зображення центрують, а потім повертають зображення об'єкта навколо центра, здійснюють перетворення отриманого зображення з прямокутної системи координат до полярної, з центра тяжіння зображення фігури визначають два кола з мінімальним радіусом, що дотичне до найближчої точки, та з максимальним радіусом, яке дотичне до контуру у максимально віддаленій точці від центра, коло з максимальним радіусом розбивають на N секторів, визначають площу секторів, що обмежена контуром фігури, максимальним колом та радіус-векторами, площу сектора, що обмежена контуром фігури мінімальним колом та радіус-векторами, здійснюють поворот фігури, порівнюють параметри секторів фігури з параметрами секторів еталонного зображення, поворот здійснюють доти, доки параметри контрольної фігури не співпадають з параметрами еталонного зображення, по кількості дискретних поворотів визначають кут орієнтації, що дозволяє підвищити швидкість та точність вимірів.