

# *Interface utilisateur HMI*

---

## Manuel d'utilisation

|                    |   |             |            |
|--------------------|---|-------------|------------|
| <b>Document</b>    | HMI_Manuel_Utilisation_FR<br>000.100.536                                    |             |            |
| <b>Version</b>     | H2  | <b>Date</b> | 28.07.2021 |
| <b>Version HMI</b> | v2.9.1  |             |            |
| <b>Produits</b>    | Asycube 50, Asycube 80, Asycube 240, Asycube 380, Asycube 530<br>SmartSight |             |            |

|                    |   |            |
|--------------------|---|------------|
|                    | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Table des matières | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Table des matières

|  |    |
|--|----|
| Introduction .....   | 3  |
| Généralités .....  | 3  |
| Rôles et niveaux d'accès .....                               | 4  |
| Installation .....   | 6  |
| Configuration minimale requise .....                         | 6  |
| Installer le software HMI sur un ordinateur spécifique ..... | 6  |
| Pré-installation .....                                       | 6  |
| Installation .....   | 8  |
| Problème de droits d'accès .....                             | 9  |
| Démarrage du HMI .....                                       | 11 |
| Généralités .....  | 12 |
| Fenêtre principale .....                                     | 12 |
| Panneau d'action de l'opérateur : États .....                | 17 |
| Panneau d'action opérateur : messages .....                  | 19 |
| Panneau d'action de l'opérateur : Options .....              | 21 |
| Panneau d'actions opérateur : Connexion .....                | 22 |
| Panneau d'action de l'opérateur : Raccourcis .....           | 23 |
| Panneau d'action de l'opérateur : Statistiques .....         | 25 |
| Panneau d'action de l'opérateur : Recettes .....             | 27 |
| Panneau d'action de l'opérateur : Vision .....               | 29 |
| Création et paramétrage d'un Asycube .....                   | 31 |
| Fenêtre de configuration .....                               | 32 |
| Gestion des utilisateurs .....                               | 33 |
| Gestion des utilisateurs : accueil .....                     | 34 |
| Gestion utilisateur : gérer les utilisateurs .....           | 36 |
| Gestion des utilisateurs : panneau de modifications .....    | 38 |
| Supervision .....  | 40 |
| Asycube .....  | 42 |
| Page d'accueil .....   | 43 |
| Réglage .....  | 46 |
| Paramétrage .....  | 49 |
| Plate-forme .....  | 53 |
| Sorties .....  | 56 |
| Trémie .....   | 58 |
| Séquence .....   | 60 |
| Rétroéclairage (backlight) .....                             | 64 |
| Process .....  | 66 |
| Console .....  | 70 |
| Configuration .....  | 73 |
| AsyView .....  | 79 |
| Page principale .....  | 81 |
| Cellule .....  | 83 |
| Module .....   | 85 |
| Vision .....   | 87 |
| Page d'accueil .....   | 88 |
| Live .....   | 93 |
| Configuration d'image .....                                  | 96 |

|                    |   |            |
|--------------------|---|------------|
|                    | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Table des matières | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

|                                    |     |
|------------------------------------|-----|
| Calibration .....                  | 100 |
| Calibration pixels/mm .....        | 102 |
| Calibration des devices liés ..... | 105 |
| Teaching .....                     | 108 |
| Calibration de process .....       | 114 |
| Asycube .....                      | 117 |
| Process .....                      | 118 |
| Page d'accueil .....               | 119 |
| Programmation .....                | 121 |
| Statistiques .....                 | 126 |
| Robot .....                        | 128 |
| Page d'accueil .....               | 129 |
| Avancé .....                       | 133 |
| Collection .....                   | 136 |
| Frames .....                       | 138 |
| Type de frame 3 .....              | 141 |
| Outils .....                       | 144 |
| Points .....                       | 147 |
| Paramètres .....                   | 149 |
| Réglages d'affichage .....         | 153 |
| Recettes .....                     | 154 |
| Page d'accueil .....               | 155 |
| AsyView .....                      | 158 |
| Cellule .....                      | 161 |
| Module .....                       | 162 |
| Asycube .....                      | 163 |
| Vision .....                       | 165 |
| Process .....                      | 168 |
| Guide de dépannage rapide .....    | 170 |
| Assistance technique .....         | 171 |
| Pour un meilleur service .....     | 171 |
| Table de révision .....            | 171 |

|              |   |            |
|--------------|---|------------|
|              | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Introduction | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Introduction

Cette documentation décrit les pages de cette interface et les possibilités qu'elle apporte. Elle ne décrit pas le processus de configuration des produits.

Un autre manuel explique l'utilisation de votre produit et le HMI est uniquement un moyen de mettre en œuvre cette utilisation.

## Généralités

Ce document est la propriété exclusive de Asyrl S.A., il ne peut être reproduit, modifié ou communiqué, en partie ou en totalité sans autorisation préalable écrite de Asyrl S.A. Asyrl S.A. se réserve le droit de modifier sans préavis pour des raisons d'amélioration du produit, toute information contenue dans ce document. Avant d'utiliser le produit, merci de lire entièrement ce document afin d'en assurer une utilisation correcte. Toutefois, n'hésitez pas à contacter notre service client en cas de difficultés dans l'utilisation du produit.

Les données de sécurité obligatoires contenues dans ce manuel sont réparties en trois catégories : "Danger", "Important" et "Note". Ces messages sont signalés comme suit :



### **DANGER!**

**Le non-respect de cette instruction peut provoquer de graves blessures corporelles.**



### **DANGER!**

**Cette instruction signale un danger électrique. Le non-respect de cette instruction peut provoquer une électrocution ou de graves blessures corporelles consécutives au choc électrique.**



### **IMPORTANT!**

**Le non-respect de cette instruction peut provoquer des dégâts matériels importants.**



### **NOTE :**

*L'attention du lecteur est attirée sur ce point de détail afin d'assurer une utilisation correcte du produit. Ce non-respect ne présente cependant pas de risque de mise en danger.*



### *Référence ...*

*Pour plus d'informations sur un sujet spécifique le lecteur est invité à se référer à un autre manuel ou une page ultérieure du manuel en cours.*





|                          |   |            |
|--------------------------|---|------------|
|                          | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Rôles et niveaux d'accès | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Rôles et niveaux d'accès

Le HMI est doté de différents niveaux d'accès permettant de limiter l'accès des opérateurs aux paramètres importants, sensibles ou dangereux.

Dans cette documentation, le niveau minimum requis pour accéder à un élément est signalé par une icône affichée à droite de l'explication de l'élément. L'absence d'icône signifie que l'opérateur dispose du droit d'accès à cet élément.

Liste des icônes :

| icône   | Niveau d'accès minimal |
|---|------------------------|
|    | Opérateur avancé       |
|   | Technicien             |
|  | Technicien avancé      |
|  | Intégrateur            |

Le tableau ci-dessous définit les actions que chaque professionnel est autorisé à réaliser sur la machine:

|  | Opérateur | Opérateur avancé | Technicien | Technicien avancé | Intégrateur | Développeur |
|--|-----------|------------------|------------|-------------------|-------------|-------------|
| Allumer/éteindre la machine                              |           |                  |            |                   |             |             |
| Login/Logout   |           |                  |            |                   |             |             |
| Sélectionner / charger une recette                       |           |                  |            |                   |             |             |
| Lancer / Arrêter une production                          |           |                  |            |                   |             |             |
| Créer un rapport de statistiques                         |           |                  |            |                   |             |             |
| Accès aux fonctionnalités de base de l'écran « bandeau » |           |                  |            |                   |             |             |
| Lire les valeurs des variables dynamiques du process     |           |                  |            |                   |             |             |
| Acquérir et analyser une image                           |           |                  |            |                   |             |             |
| Déplacer le robot  |           |                  |            |                   |             |             |
| Vibrer l'Asycube   |           |                  |            |                   |             |             |
| Ajouter/modifier un opérateur                            |           |                  |            |                   |             |             |
| Modifier les valeurs des variables dynamiques du process |           |                  |            |                   |             |             |
| Obtenir et analyser une image                            |           |                  |            |                   |             |             |
| Effectuer une nouvelle calibration                       |           |                  |            |                   |             |             |
| Enregistrer une recette                                  |           |                  |            |                   |             |             |
| Accès au programme ARL complet                           |           |                  |            |                   |             |             |
| Créer un nouveau process                                 |           |                  |            |                   |             |             |
| Accéder aux paramètres de vision complets                |           |                  |            |                   |             |             |
| Créer une nouvelle recette de vision                     |           |                  |            |                   |             |             |
| Ajouter/modifier un technicien                           |           |                  |            |                   |             |             |
| Accéder à la maintenance/débugage                        |           |                  |            |                   |             |             |
| Ajouter/Modifier un intégrateur                          |           |                  |            |                   |             |             |
| Accès avancé au HMI, au robot et à AsyView               |           |                  |            |                   |             |             |

|              |   |            |
|--------------|---|------------|
|              | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Installation | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Installation



**NOTE :**

Le logiciel "HMI" est installé d'origine quand un ordinateur est compris dans le produit. Ce chapitre indique comment installer le HMI sur l'ordinateur si nécessaire.

## Configuration minimale requise

Les éléments ci-dessous sont requis pour l'installation et l'exécution du HMI :

- Ordinateur avec Windows 7, 8, 8.1 ou 10, 64bits (une version 32 bits du HMI est disponible sur demande)
- .NET 4.7.1 minimum installé.
- Accès utilisateur défini par votre service IT et autorisé à installer et à exécuter le logiciel.



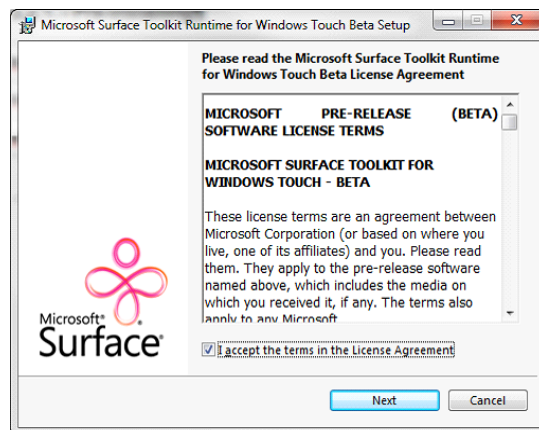
**NOTE :**

Vérifiez que votre version de ".NET framework" est à jour. Cette version est disponible pour le téléchargement via le site de Microsoft : <http://www.microsoft.com/download/>

## Installer le software HMI sur un ordinateur spécifique

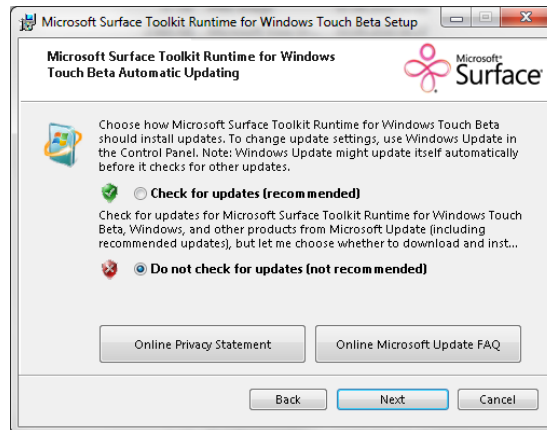
### Pré-installation

|                |  |
|----------------|--|
| <b>Étape 1</b> | Insérez la clé USB dans l'ordinateur sur lequel le HMI doit être installé.                                   |
| <b>Étape 2</b> | Démarrez la procédure d'installation par un double clic sur le fichier exécutable SurfaceToolkitRuntime.msi. |
| <b>Étape 3</b> | Acceptez le contrat de licence et suivez les instruction fournies par l'assistant.                           |



|                |   |
|----------------|---|
| <b>Étape 4</b> | Si le programme vous demande des mises à jour automatiques, sélectionnez " Ne pas vérifier les mises à jour " et cliquez sur le bouton suivant. |
|----------------|---|

|                  |   |            |
|------------------|---|------------|
|                  | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Pré-installation | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |



**Étape 5** Quand l'installation est terminée, cliquez sur le bouton "Terminer" pour fermer l'assistant.



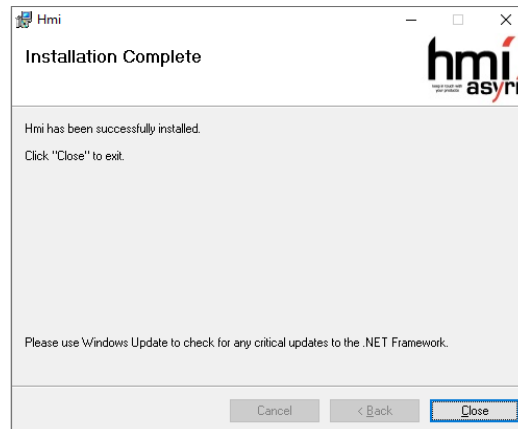
|              |   |            |
|--------------|---|------------|
|              | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Installation | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Installation

|                |  |
|----------------|--|
| <b>Étape 1</b> | Insérez la clé USB dans l'ordinateur sur lequel le HMI doit être installé.                               |
| <b>Étape 2</b> | Démarrez la procédure d'installation par un double clic sur le fichier exécutable HMI_Installer_x64.msi. |



|                |   |
|----------------|---|
| <b>Étape 3</b> | Suivez les instructions fournies par l'assistant.   |
| <b>Étape 4</b> | Quand l'installation est terminée, cliquez sur le bouton "Close" pour fermer l'assistant. |



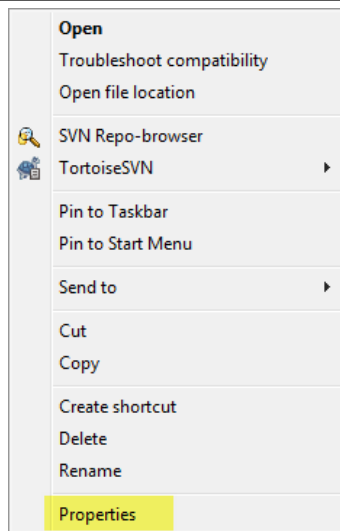
|                            |   |            |
|----------------------------|---|------------|
|                            | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Problème de droits d'accès | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

### Problème de droits d'accès

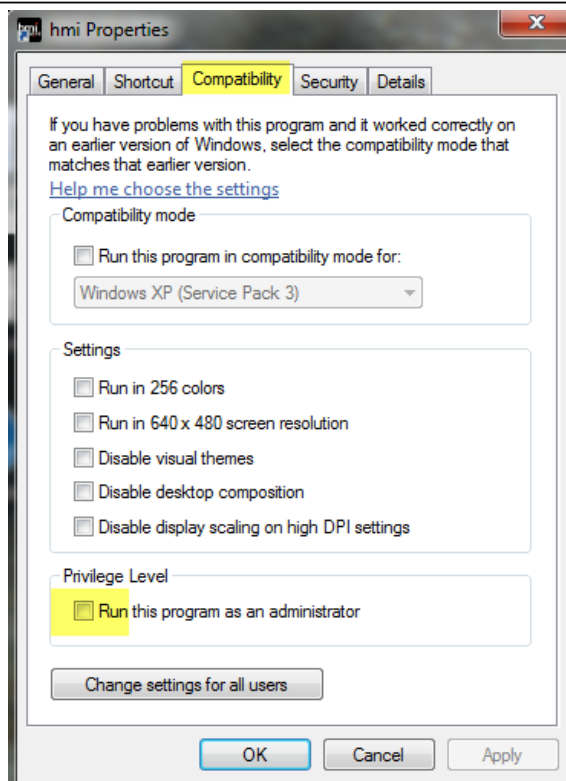
Si le compte utilisé sur votre ordinateur ne dispose pas des droits d'accès administrateur au dossier *SupplierData* (où Supplier est remplacé par le nom de votre fournisseur), il faut démarrer une seule fois le HMI avec les droits d'accès administrateur.

Procédez comme suit :

|                |   |
|----------------|---|
| <b>Étape 1</b> | Effectuez un clic droit sur le raccourci HMI sur le bureau. |
| <b>Étape 2</b> | Cliquez sur l'option Propriétés.                            |



|                |  |
|----------------|--|
| <b>Étape 3</b> | Sélectionnez l'onglet Compatibility.                   |
| <b>Étape 4</b> | Cochez la case "Run this program as an administrator". |



|                            |   |            |
|----------------------------|---|------------|
|                            | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Problème de droits d'accès | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

|                |   |
|----------------|---|
| <b>Étape 5</b> | Cliquez sur Ok.   |
| <b>Étape 6</b> | Démarrez le HMI.  |
| <b>Étape 7</b> | Quand le HMI a démarré, arrêtez le HMI.   |
| <b>Étape 8</b> | Décochez l'option "Run this program as an administrator" affichée au même emplacement que précédemment.   |
| <b>Étape 9</b> | Redémarrez le HMI, vous devez alors disposer des droits d'accès corrects au dossier <i>SupplierData</i> . |

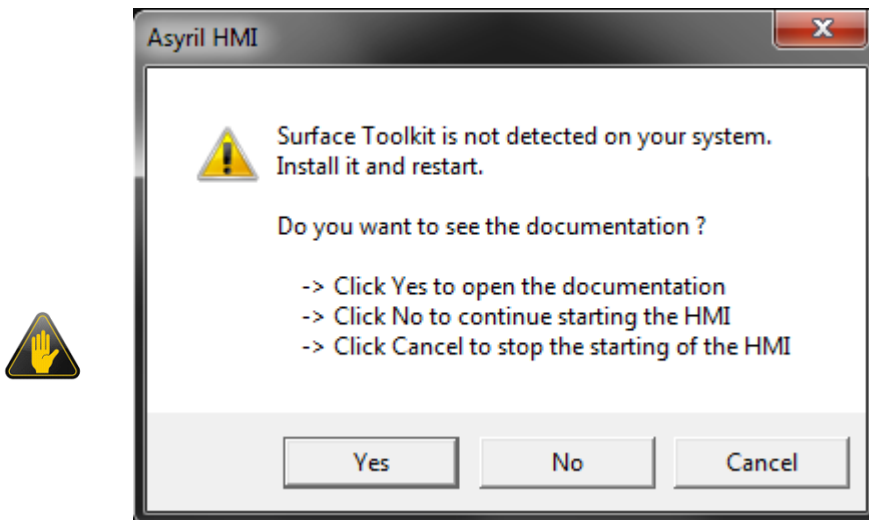
|                  |   |            |
|------------------|---|------------|
|                  | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Démarrage du HMI | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Démarrage du HMI

|                |   |
|----------------|---|
| <b>Étape 1</b> | Cliquez sur le raccourci créé sur le bureau.  |
| <b>Étape 2</b> | Si nécessaire, configurez le HMI en fonction de vos produits sur la <a href="#">page de configuration</a> . |

### IMPORTANT!

*Si le SurfaceToolKit n'a pas été installé ou s'il ne peut être détecté, une boîte de dialogue invitera l'utilisateur à l'installer :*



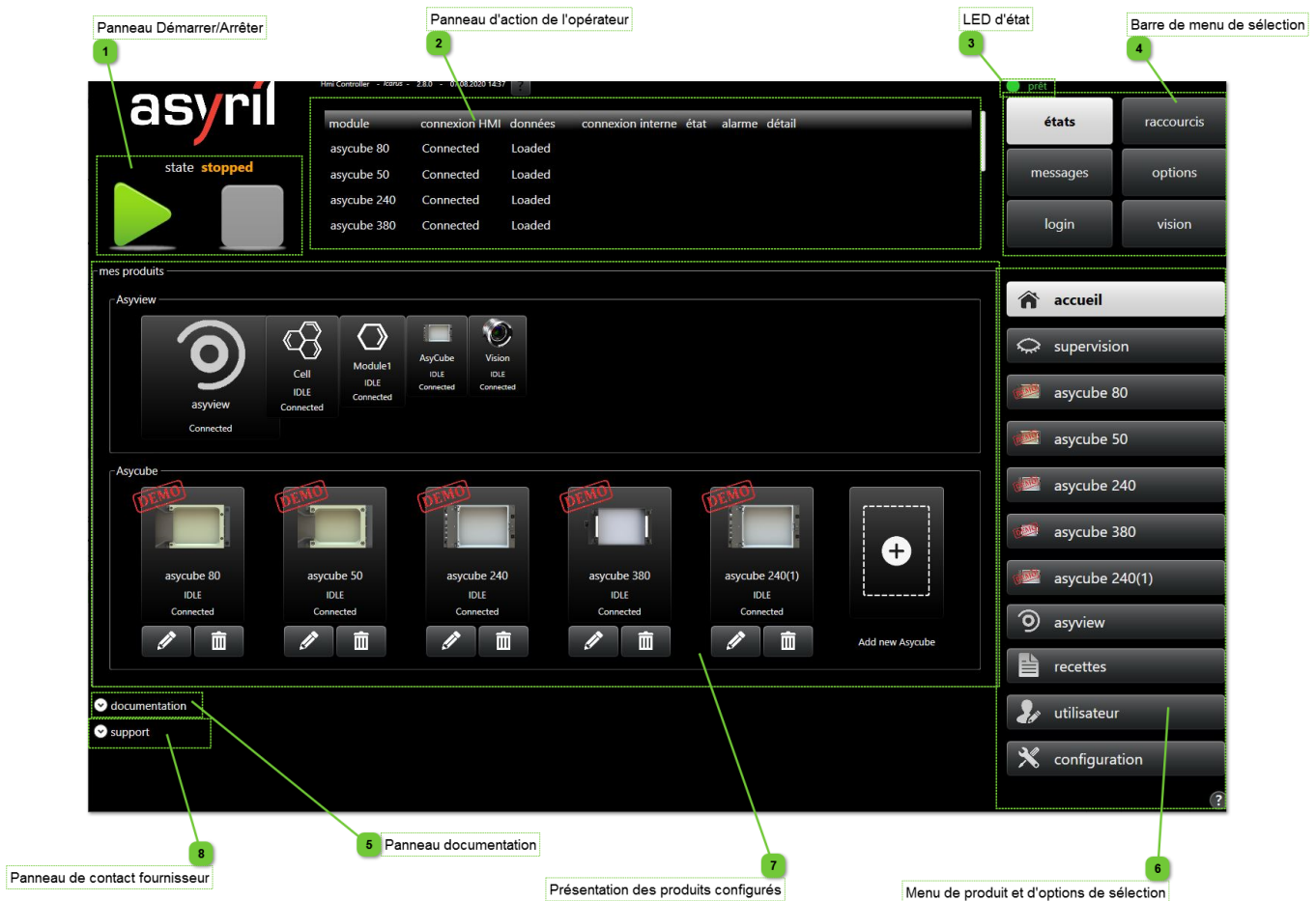
*Dans cette boîte de dialogue, l'utilisateur aura le choix entre trois options :*

- *Oui pour ouvrir la documentation de la page avec la procédure d'installation de SurfaceToolKit.*
- *Non pour continuer le démarrage de l'HMI (si le SurfaceToolKit n'est vraiment pas installé, l'HMI ne peut pas être utilisée).*
- *Annuler pour interrompre le démarrage de l'HMI.*

## Généralités

Ce chapitre contient une présentation générale du HMI. Les chapitres suivants contiennent les pages décrivant l'utilisation des produits.

### Fenêtre principale



#### 1 Panneau Démarrer/Arrêter



Cette partie de la fenêtre permet de commander le démarrage/arrêt et montre l'état du process OMAC s'il est utilisé. Dans les autres cas le panneau affiche uniquement l'icône Asyril.

#### 2 Panneau d'action de l'opérateur

| module      | connexion HMI | données | connexion interne | état | alarme | détail |
|-------------|---------------|---------|-------------------|------|--------|--------|
| asycube 80  | Connected     | Loaded  |                   |      |        |        |
| asycube 50  | Connected     | Loaded  |                   |      |        |        |
| asycube 240 | Connected     | Loaded  |                   |      |        |        |
| asycube 380 | Connected     | Loaded  |                   |      |        |        |

Le panneau d'action l'opérateur peut afficher diverses informations et donner l'accès à certaines actions. Chaque bouton de sélection dans la barre de menu affiche diverses informations et donne l'accès à diverses actions. Cet exemple montre le panneau affichant les états (cliquez sur ce [lien](#) pour afficher ce panneau).

### 3 LED d'état



La LED témoin indique l'état global du HMI. Si un produit est en erreur, l'état global est également en erreur. Pour plus de détails sur les états des produits, cliquer sur le bouton états dans [la barre de menu de sélection](#).

### 4 Barre de menu de sélection



Ce menu ouvre l'accès à toutes les informations et à toutes les actions qu'un opérateur peut consulter ou exécuter.

| Nom               | Description  | Lien                            |
|-------------------|--|---------------------------------|
| <b>Stats</b>      | Informations sur la production (seulement avec un robot).  | <a href="#">plus de détails</a> |
| <b>États</b>      | Informations sur les états de tous les produits (état de connexion et état de fonctionnement).             | <a href="#">plus de détails</a> |
| <b>Raccourcis</b> | Permet d'exécuter certaines actions simples sur chaque produit.  | <a href="#">plus de détails</a> |
| <b>Messages</b>   | Affiche les messages. Ce panneau est automatiquement sélectionné en présence d'une alarme ou d'un message. | <a href="#">plus de détails</a> |
| <b>Recettes</b>   | Permet de sélectionner et de charger une recette (seulement avec un robot).                                | <a href="#">plus de détails</a> |
| <b>Options</b>    | Ouvre l'accès à certaines options telles que le choix de la langue d'interface.                            | <a href="#">plus de détails</a> |
| <b>Login</b>      | Permet la connexion/déconnexion d'un utilisateur.  | <a href="#">plus de détails</a> |
| <b>Vision</b>     | Permet d'afficher les images des caméras (seulement avec un Asyview).                                      | <a href="#">plus de détails</a> |

### 5 Panneau documentation



Permet d'afficher les documentations.

En standard l'utilisateur peut afficher la Documentation HMI aux formats PDF et CHM (Microsoft Compressed HTML).

Certaines documentations de produits sont également accessibles en option.



#### NOTE :

*Il est possible d'ajouter des documents dans le dossier `SupplierData\Documentation`. Ces documentations sont visibles après un redémarrage du HMI.*

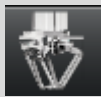





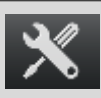





## 6 Menu de produit et d'options de sélection

Ce menu ouvre l'accès à tous les produits définis dans la configuration du HMI et à divers autres éléments. Voir la liste ci-dessous :



| Icône | Nom                         | Accès à  | Niveau |
|-------|-----------------------------|--|--------|
|       | <a href="#">asycube</a>     | Pages de configuration de l'Asycube  |        |
|       | <a href="#">asyview</a>     | Pages de configuration de l'AsyView<br><b>NOTE :</b><br>Un message "Lent" est visible sur l'icône AsyView lorsque la fenêtre AsyView est ouverte. Il indique que l'AsyView a des performances en deçà des meilleures performances disponibles et que l'utilisateur doit masquer la fenêtre pour obtenir les meilleures performances.<br><b>IMPORTANT!</b><br>Un message en rouge "SSD!" est écrit sur l'icône AsyView lorsque le système rencontre un problème de disque SSD. Un message apparaît également lorsque le problème survient au démarrage du HMI. Le problème peut être le suivant : <ul style="list-style-type: none"> <li>• L'espace libre sur le disque SSD est inférieur à 500 Mo.</li> <li>• La quantité des données écrites sur le disque pendant les 4 dernières heures est trop élevée et il convient d'arrêter l'enregistrement d'images pour éviter une usure prématurée du disque SSD.</li> <li>• La quantité totale des données écrites sur le disque (TBW) sera bientôt atteinte et il convient de contacter votre fournisseur pour remplacer le disque.</li> </ul> |        |
|       | <a href="#">supervision</a> | Page de supervision avec toutes les caméras.   |        |

|                    |   |            |
|--------------------|---|------------|
|                    | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Fenêtre principale | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

|   |                               |  |   |
|---|-------------------------------|--|---|
|  | <a href="#">robot</a>         | Pages de configuration du robot              |  |
|  | <a href="#">process</a>       | Pages de configuration du process            |  |
|  | <a href="#">accueil</a>       | Page d'accueil du HMI                        |   |
|  | <a href="#">utilisateur</a>   | Pages de gestion des utilisateurs du système |   |
|  | <a href="#">configuration</a> | Pages de configuration du HMI                |  |
|  | <a href="#">recettes</a>      | Pages de gestion de recette                  |  |
|  | debug                         | Page de débogage                             |  |



|                    |   |            |
|--------------------|---|------------|
|                    | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Fenêtre principale | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 7 Présentation des produits configurés



Ce groupe affiche une vue d'ensemble de tous les produits configurés et de leurs sous-éléments, s'ils existent (par ex. AsyView). Un clic sur un bouton ouvre la page de configuration de l'élément.

À partir de là, vous pouvez ajouter ou modifier des Asycubes (voir la section à ce sujet plus loin).

## 8 Panneau de contact fournisseur

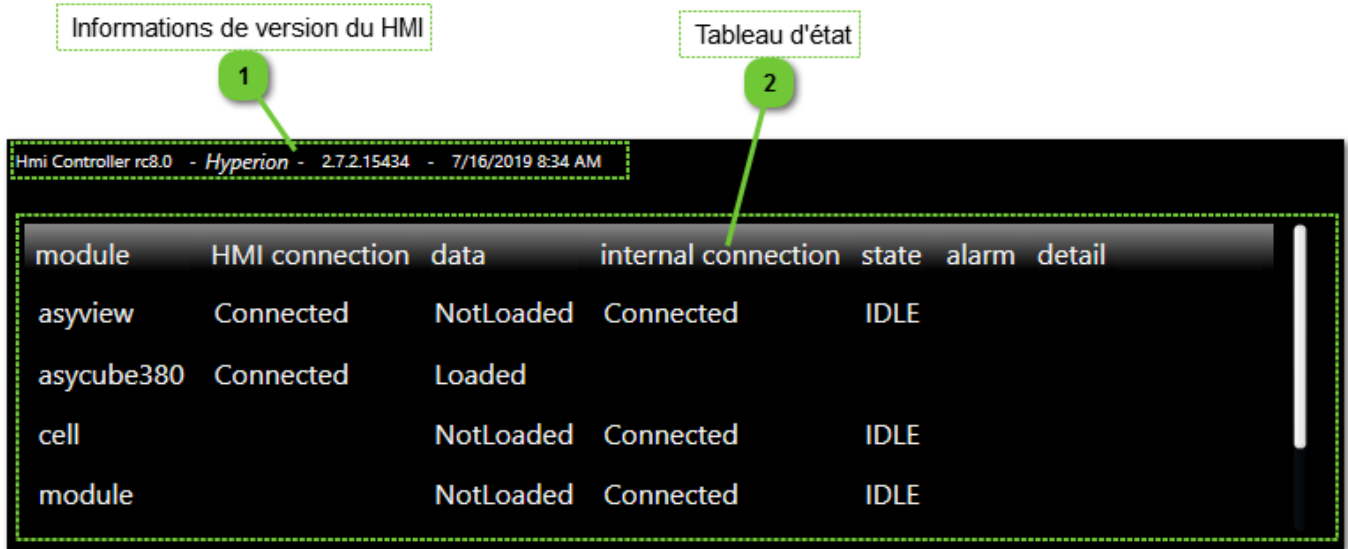


Ce groupe affiche les informations de contact fournisseur. Ces informations peuvent être mises à jour dans le fichier SupplierData/Data/supplier.txt. Il est également possible de remplacer l'icône par le logo du fournisseur en remplaçant le fichier supplier.png par celui contenant le logo du fournisseur (renommer le fichier de logo du fournisseur avec le nom supplier.png).

Les intégrateurs ou le service technique peuvent indiquer leur propres informations de contact grâce à cette fonctionnalité.

## Panneau d'action de l'opérateur : États

Ce panneau affiche les états de tous les produits. Il est utile pour disposer d'une vue globale de l'état des produits.



### 1 Informations de version du HMI

Hmi Controller rc8.0 - Hyperion - 2.7.2.15434 - 7/16/2019 8:34 AM

Ce panneau affiche l'information de version du HMI. Ce numéro de version devra être communiqué dans tout contact avec le service après vente.

## 2 Tableau d'état

| module     | HMI connection | data      | internal connection | state | alarm | detail |
|------------|----------------|-----------|---------------------|-------|-------|--------|
| asyview    | Connected      | NotLoaded | Connected           | IDLE  |       |        |
| asycube380 | Connected      | Loaded    |                     |       |       |        |
| cell       |                | NotLoaded | Connected           | IDLE  |       |        |
| module     |                | NotLoaded | Connected           | IDLE  |       |        |

Ce tableau contient une information supplémentaire sur l'état de la connexion de chaque module (robot, process, Asycube et AsyView) et indique si une alarme a été déclenchée. De plus, la colonne "données" indique si les données de chaque module ont été chargées ou non.

Le tableau contient les informations suivantes :

| Titre de colonne         | Description   |
|--------------------------|---|
| <b>module</b>            | Nom du produit concerné.  |
| <b>connexion HMI</b>     | État de la connexion du HMI au produit (Disconnected, Connected, Connecting).   |
| <b>données</b>           | État des données (Loaded, NotLoaded).   |
| <b>connexion interne</b> | État de la connexion interne du produit (Déconnecté, connecté, connexion en cours). Ce champ indique l'état de connexion du produit à ses propres éléments (par exemple une caméra dans un AsyView) |
| <b>state</b>             | État du process interne de chaque produit (idle, execute, stopped, etc.).   |
| <b>alarme</b>            | Indique si un produit est en alarme (true/false).   |
| <b>détail</b>            | État de process supplémentaire (utilisé uniquement par le process pour indiquer l'état actuel de l'exécution du programme).   |

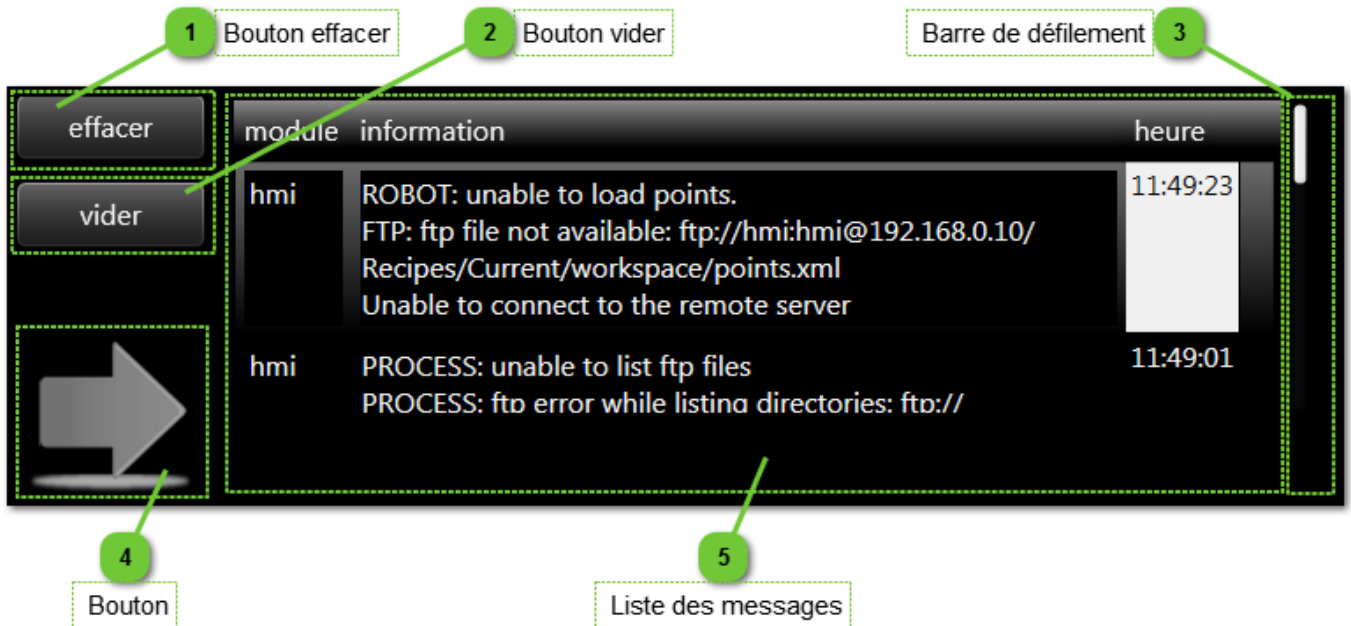


### NOTE :

*Les colonnes alarme et détail apparaissent uniquement au niveau intégrateur.*

## Panneau d'action opérateur : messages

Ce panneau affiche les messages, avertissements et alarmes de tous les produits et du HMI lui-même.



### 1 Bouton effacer



Ce bouton permet d'effacer un message présélectionné.



**NOTE :**

Lors de l'effacement d'un message d'alarme, le bouton "effacer" ou "vider" efface le message mais pas l'alarme. Il faut appuyer sur le bouton "➡" avant de pouvoir reprendre une production.

### 2 Bouton vider



Ce bouton efface tous les messages d'alarme.



**NOTE :**

Lors de l'effacement d'un message d'alarme, le bouton "effacer" ou "vider" efface le message mais pas l'alarme. Il faut appuyer sur le bouton "➡" avant de pouvoir reprendre une production.

### 3 Barre de défilement



La barre de défilement permet de parcourir la liste des messages. Elle n'est visible que si tous les messages ne peuvent pas être contenu dans l'espace à disposition dans le panneau.

#### 4 Bouton



Ce bouton est actif lorsqu'une alarme intervient. Il est grisé en temps normal.



**NOTE :**

Lorsqu'une erreur survient, il faut résoudre la situation à l'origine de l'alarme. Il faut ensuite acquitter l'alarme en cliquant sur le bouton "➡".

#### 5 Liste des messages

| module | information   | heure    |
|--------|---|----------|
| hmi    | ROBOT: unable to load points.<br>FTP: ftp file not available: ftp://hmi:hmi@192.168.0.10/<br>Recipes/Current/workspace/points.xml<br>Unable to connect to the remote server | 11:49:23 |
| hmi    | PROCESS: unable to list ftp files<br>PROCESS: ftp error while listing directories: ftp://   | 11:49:01 |

Ce tableau fournit une information utile au diagnostic des erreurs :

- La colonne "**Module**" indique le nom du module qui a produit l'erreur (tel que Robot, AsyView, HMI, etc.).
- La colonne "**Information**" contient une explication claire de l'erreur rencontrée et éventuellement un moyen d'y remédier.
- La colonne "**Heure**" indique l'heure et la date de l'occurrence de l'erreur.

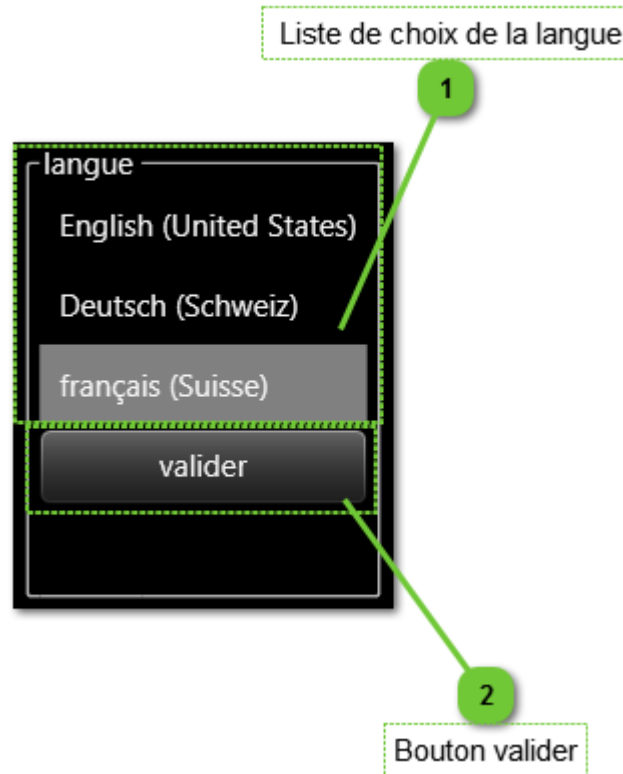


**NOTE :**

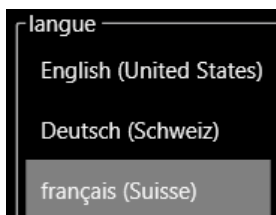
Maintenez la souris sur l'affichage de l'heure pour afficher la date du message.

## Panneau d'action de l'opérateur : Options

Ce panneau ouvre l'accès aux options globales telles que le choix de la langue d'interface.



### 1 Liste de choix de la langue



Appuyez sur le nom qui lui est associé pour sélectionner une langue spécifique. Ce paramètre affecte uniquement la langue d'affichage des textes mais pas la configuration du clavier virtuel dans le HMI.



#### NOTE :

*Il est possible d'ajouter certaines langues sur demande, contactez le service client pour toute information à ce sujet.*

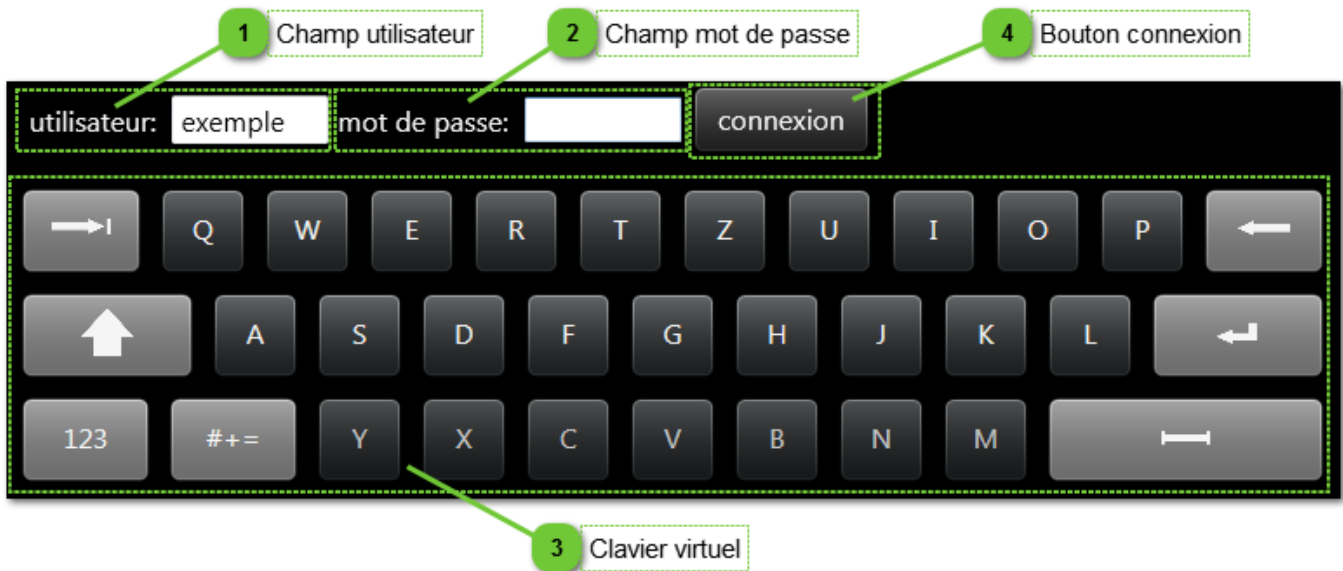
### 2 Bouton valider



Appuyez sur ce bouton pour valider la sélection de la langue de l'interface.

## Panneau d'actions opérateur : Connexion

Ce panneau permet la connexion ou la déconnexion d'un utilisateur au HMI. Pour plus de [détails](#), voir le chapitre traitant des niveaux d'accès.



### 1 Champ utilisateur

utilisateur: exemple

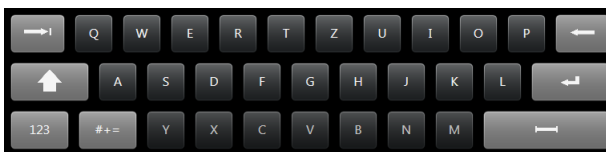
Saisir le nom d'utilisateur dans ce champ.  
Cliquez sur ce champ pour afficher le clavier.

### 2 Champ mot de passe

mot de passe:

Saisir le mot de passe dans ce champ.  
Cliquez sur ce champ pour afficher le clavier.

### 3 Clavier virtuel



Le clavier permet de saisir le nom d'utilisateur le mot de passe. La configuration du clavier n'est pas modifiable.

### 4 Bouton connexion

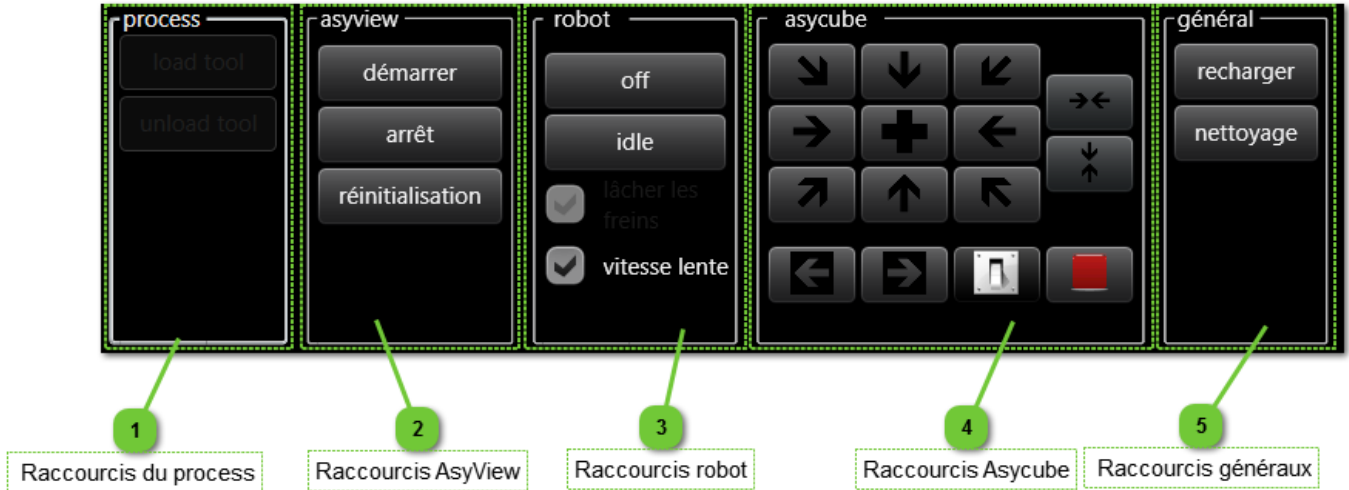
connexion

Appuyez sur ce bouton pour ouvrir une session.  
Une fois la connexion établie, le panneau prend l'apparence suivante :

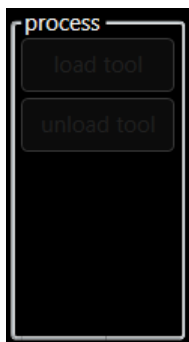
logout operator logged as operator

## Panneau d'action de l'opérateur : Raccourcis

Ce panneau permet à l'opérateur d'accéder à des fonctions simples de tous les produits.




### 1 Raccourcis du process



Les fonctions standards du process telles que Charger/Décharger un outil ainsi que des programmes spécifiques définis dans la page de programmation du process, sont directement accessibles à l'aide des raccourcis.

Les deux boutons "charger outil" et "décharger outil" permettent de charger ou de décharger un outil de la nacelle du robot.

Tout autre programme dont le nom commence par un tiret " \_ " apparaît dans cette liste sous la forme d'un bouton de raccourci.

**NOTE IMPORTANTE :**  
 L'exécution des programmes via cette liste ne tient pas compte des états OMAC. Le programme sera directement exécuté sans passer par les phases « starting », « stopping », etc.

### 2 Raccourcis AsyView



Les principales fonctions de l'AsyView sont accessibles par ces raccourcis :

- Le bouton "démarrer" démarre l'AsyView en mode process.
- Le bouton "arrêt" arrête AsyView pour le passer en le mode configuration.
- Le bouton "réinitialisation" permet de réinitialiser AsyView (si le logiciel est en erreur).



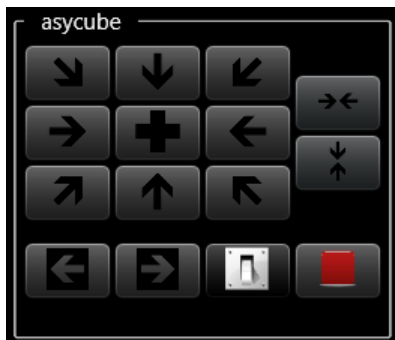
### 3 Raccourcis robot



Les principales fonctions du robot sont accessibles par des raccourcis :

- Le bouton "off" actionne les freins et coupe l'alimentation des moteurs.
- Le bouton "idle" établit l'alimentation du robot et initialise celui-ci.
- Le bouton "vitesse lente" active le fonctionnement à basse vitesse du robot.
- Cochez la case "relâcher les freins" si nécessaire (par exemple pour les étapes de la calibration) pour libérer les mouvements du robot (fonction non disponible au niveau Opérateur).

### 4 Raccourcis Asycube



Les fonctions standard des Asycube sont exécutable à l'aide des raccourcis suivants :

- Neufs boutons commandent l'exécution des vibrations standards de la plate-forme (avant, droite, arrière-gauche, flip, etc.)
- Deux boutons (sur la droite) exécutent les vibrations avancées standards (centrage sur l'axe long et sur l'axe court). Seul l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530 affichent ces boutons.
- Deux boutons (en bas du panneau) commande l'activation de la trémie (vibrations pour les Asycube 50 et 80, et activations des sorties pour l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530). Dans les deux cas, ces boutons commandent l'exécution des vibrations ou activations A et B.
- Un bouton allume et éteint le rétroéclairage.
- Un bouton commande à la fois l'arrêt des vibrations et la désactivation des sorties.

### 5 Raccourcis généraux



Le panneau général permet d'accéder aux fonctions générales :

- Le bouton recharger recharge les données pour tous les produits connectés.
- Le bouton nettoyage ouvre une page spéciale pendant 20 secondes pour permettre à l'opérateur de nettoyer l'écran tactile.

## Panneau d'action de l'opérateur : Statistiques

Ce panneau affiche diverses statistiques de productions (temps de cycle, mtbf, temps de cycle moyen, etc.).



**NOTE :**

*Ce panneau n'est visible que si vous utilisez un robot avec le système de Process.*

The screenshot shows a dark-themed HMI panel with three main sections:

- Section 1 (Date et heure):** A clock icon and the date "27.10.2016".
- Section 3 (Statistiques avancées):** A table titled "indicateurs" with columns "nom", "valeur", and "unité". It lists "mtbf" and "mtrr" with values "NaN" and units "dd:hh:mm:ss".
- Section 2 (Statistiques de base):** A table titled "statistiques" with columns "nom", "valeur", and "unité". It lists "counter" (11), "average time" (1438 ms), and "current time" (0914 ms).

### 1 Date et heure

Affichage de la date et de l'heure.



**NOTE :**

*La date et l'heure peuvent être modifiées directement depuis la barre d'outils Windows.*

### 2 Statistiques de base

Les statistiques affichées dans ce tableau sont définies dans le fichier de configuration qui crée un lien avec les variables ARL.

| statistiques |        |       |
|--------------|--------|-------|
| nom          | valeur | unité |
| counter      | 11     |       |
| average time | 1438   | ms    |
| current time | 0914   | ms    |



**NOTE :**

*Pour plus d'informations sur cette fonctionnalité, veuillez contacter le service client de votre fournisseur.*

### 3 Statistiques avancées



| nom  | valeur | unité       |
|------|--------|-------------|
| mtbf | NaN    | dd:hh:mm:ss |
| mtr  | NaN    | dd:hh:mm:ss |

Les statistiques affichées dans ce tableau sont définies par votre fournisseur.



**NOTE :**

*Pour plus d'informations sur cette fonctionnalité, veuillez contacter le service client de votre fournisseur.*

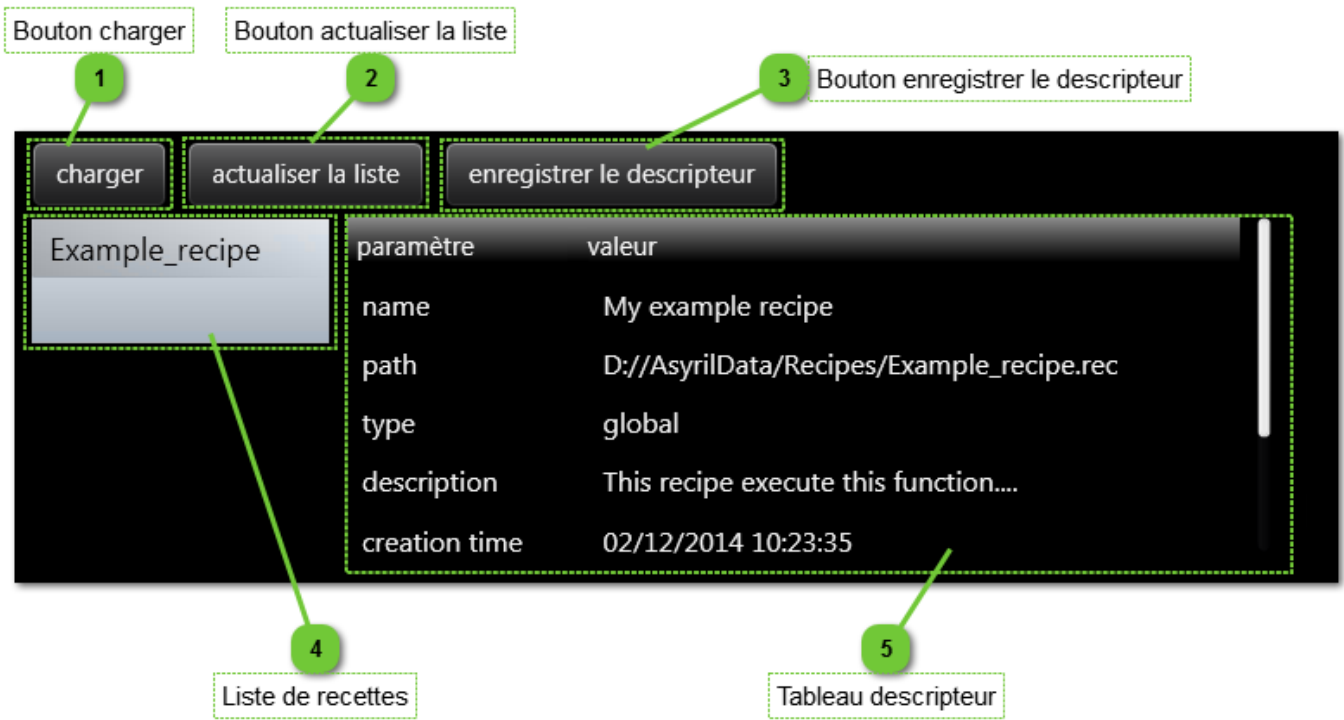
## Panneau d'action de l'opérateur : Recettes

Ce panneau permet de sélectionner la recette (fichier .rec) nécessaire pour la production.

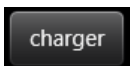


**NOTE :**

*Ce panneau n'est visible que si vous utilisez un robot avec le système de Process.*



### 1 Bouton charger



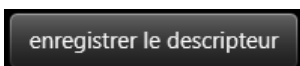
Ce bouton permet de charger une recette sélectionnée dans la liste de recettes.

### 2 Bouton actualiser la liste



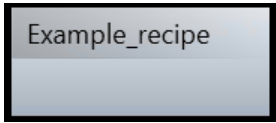
Ce bouton permet d'actualiser le contenu de la liste de recettes.

### 3 Bouton enregistrer le descripteur



Ce bouton permet d'enregistrer le descripteur.

## 4 Liste de recettes



Cette liste déroulante permet de faire défiler toutes les recettes configurées et d'en sélectionner une.



**NOTE :**

*Pour qu'une recette apparaisse dans la liste déroulante, le fichier de cette recette doit se trouver dans le dossier recettes.*

*Sélectionnez le dossier des recettes dans la [configuration du HMI](#). La valeur par défaut est ...\\SupplierData\Recipes\*

## 5 Tableau descripteur

| paramètre     | valeur                                   |
|---------------|--|
| name          | My example recipe                        |
| path          | D://AsyriData/Recipes/Example_recipe.rec |
| type          | global                                   |
| description   | This recipe execute this function....    |
| creation time | 02/12/2014 10:23:35                      |

Ce descripteur est chargé quand la recette est sélectionnée. Il peut être modifié puis enregistré en cliquant sur le bouton "enregistrer le descripteur".

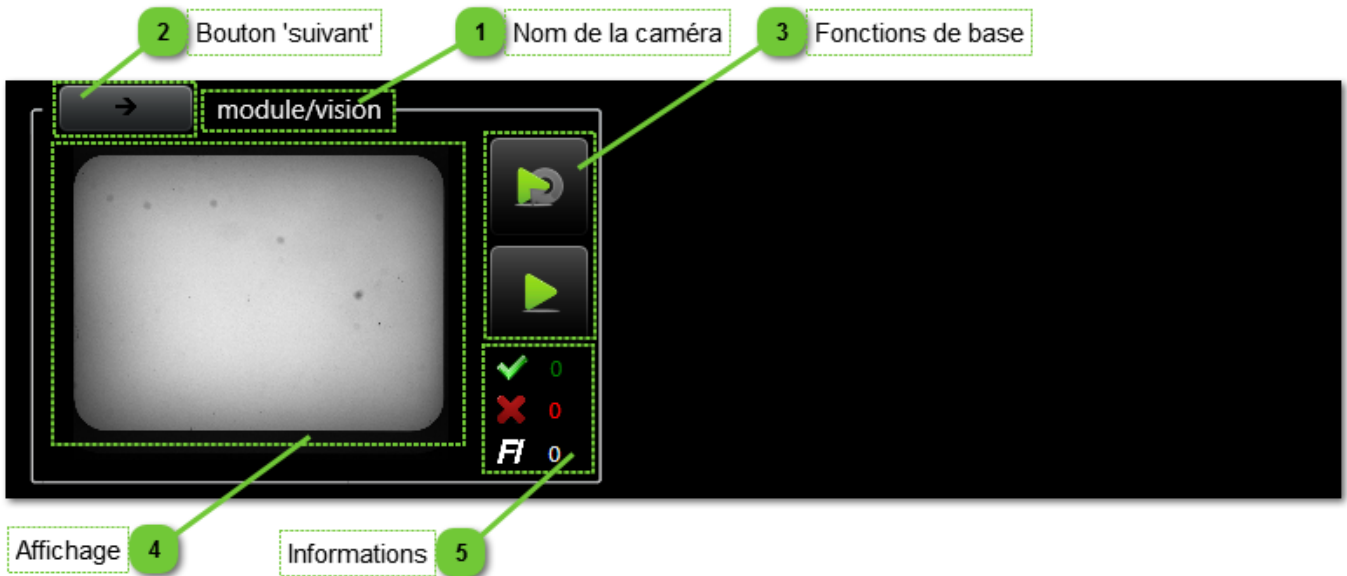
## Panneau d'action de l'opérateur : Vision

Ce panneau ouvre l'accès aux affichages ainsi qu'aux fonctions et informations de base des caméras.



**NOTE:**

*Ce panneau n'est visible que si vous utilisez un AsyView (SmartSight).*



### 1 Nom de la caméra

`module/vision`

Cette zone affiche le nom du module et le nom de la caméra.

### 2 Bouton 'suivant'



Ce bouton permet de changer de caméra. Il apparaît uniquement quand le système comprend plus de deux caméras.

### 3 Fonctions de base



Les fonctions de base sont les suivantes :

- Activation ou désactivation du mode live.
- Exécution et analyse d'une acquisition unique (une seule occurrence).

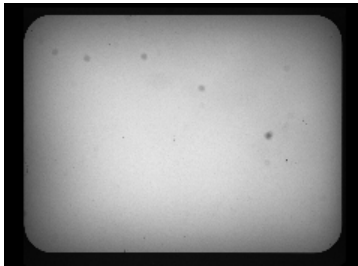


**NOTE :**

*Ces boutons sont désactivés en cours d'exécution du process et ne sont donc utilisables qu'en mode configuration de l'AsyView.*

|  |   |            |
|--|---|------------|
|  | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Panneau d'action de l'opérateur : Vision | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 4 Affichage



Cette zone affiche la dernière image reçue ainsi que les icônes indiquant les bonnes pièces et les pièces rejetées.

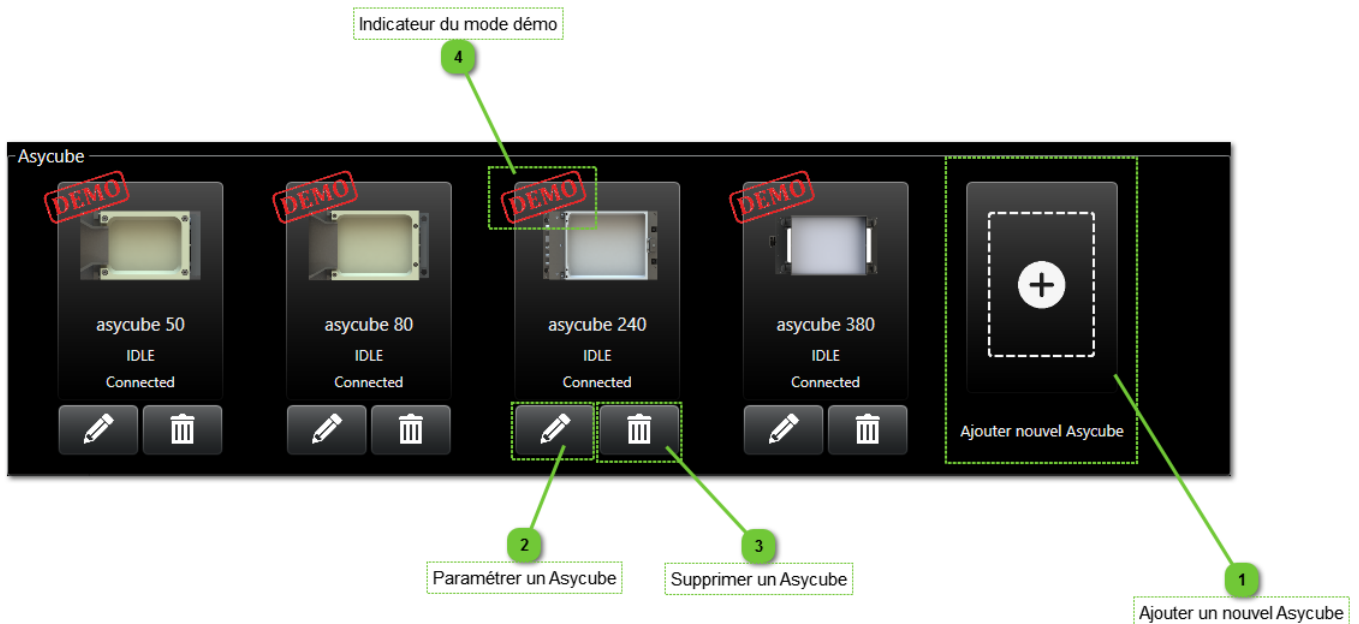
## 5 Informations



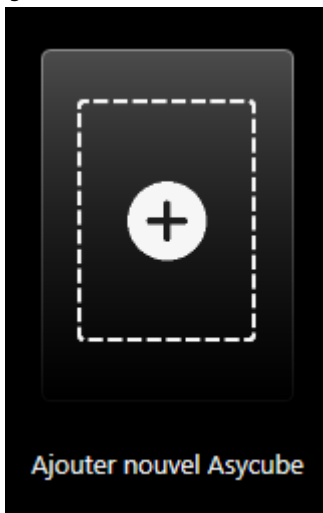
Ces chiffres indiquent le nombre de bonnes pièces (en vert), le nombre de pièces rejetées (en rouge) et le nombre de pièces détectées sur la surface qui sera transmise à l'Asycube pour la prochaine vibration (en blanc).

## Création et paramétrage d'un Asycube

Dans la section Asycube de l'écran d'accueil, un bouton "Ajouter un nouvel Asycube" est disponible. Par ailleurs, chaque Asycube déjà déclaré comporte à la fois un bouton "Modifier" et un bouton "Supprimer". Cette section présente les options en question plus en détails.



### 1 Ajouter un nouvel Asycube



Ce bouton permet de déclarer un nouvel Asycube dans l'HMI. Vous accédez ainsi à toutes les commandes liées à l'Asycube en question.

### 2 Paramétrer un Asycube



Ce bouton permet d'ouvrir une boîte de dialogue regroupant tous les paramètres nécessaires à la configuration de votre Asycube. Voir plus loin dans cette page pour plus de détails.



### 3 Supprimer un Asycube



Ce bouton permet de supprimer un Asycube de la liste des Asycubes déclarés dans l'HMI.

### 4 Indicateur du mode démo



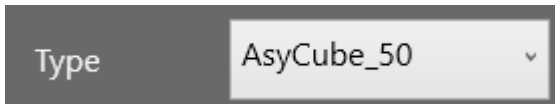
Si elle est affichée, cette icône indique que cet Asycube particulier est en mode démo : il ne représente pas un Asycube physique, mais vous permet d'explorer l'interface comme si un Asycube de ce type était raccordé.

## Fenêtre de configuration

Si vous choisissez de créer ou de paramétrer un Asycube, la fenêtre suivante apparaît. Cette section décrit toutes les entrées disponibles à ce niveau.



### 1 Type d'Asycube



Sélectionnez ici le type d'Asycube recherché par le système.

### 2 Nom affiché



Sélectionnez un nom pour votre Asycube. Ce nom sera employé dans tout l'HMI.

|                          |   |            |
|--------------------------|---|------------|
|                          | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Gestion des utilisateurs | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

### 3 Adresse IP

Adresse IP 192.168.127.254

Entrez l'adresse IP de l'Asycube à rechercher. S'il n'existe aucun Asycube ayant cette adresse, l'HMI vous invitera à utiliser le mode démo ou à revenir en arrière et à modifier ces réglages. Deux Asycubes ne peuvent pas avoir la même adresse IP (la valeur par défaut est 192.168.127.254).

### 4 Masque de sous-réseau

Masque sous-réseau 255.255.255.0

Ouvrez le masque de sous-réseau correspondant à l'Asycube auquel vous essayez de vous connecter (la valeur par défaut est 255.255.255.0).

### 5 Port TCP

Port TCP 4001

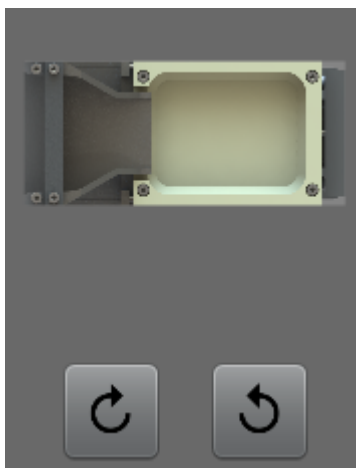
Entrez le port TCP à utiliser pour l'Asycube auquel vous essayez de vous connecter (la valeur par défaut est 4001).

### 6 Mode démo

Activer mode démonstration

Cochez cette case pour créer un Asycube de démonstration. L'HMI n'essaiera pas de se connecter à un Asycube physique et vous accéderez à tous les panneaux liés aux Asycubes. Tous les valeurs présentées sont codées en dur et ne correspondent à aucun système réel.

### 7 Orientation de l'affichage d'Asycube



Sélectionnez l'orientation de l'affichage de l'Asycube dans l'HMI (ne s'applique pas à toutes les pages).

## Gestion des utilisateurs

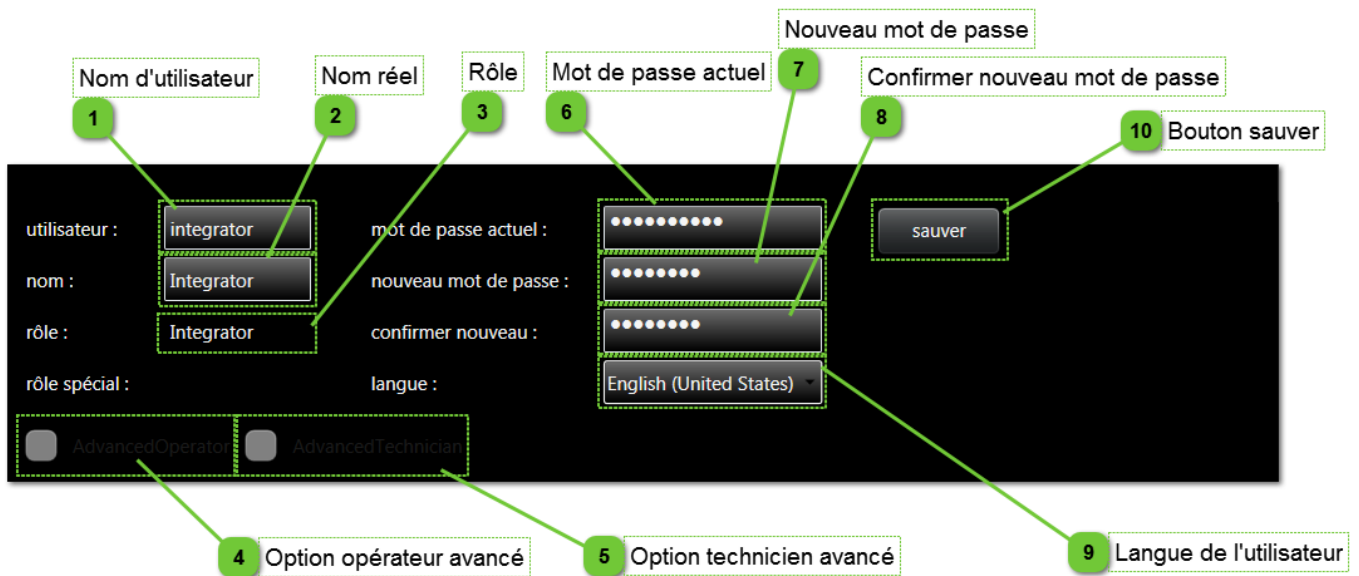
La partie Gestion des utilisateurs du HMI permet de créer, modifier ou effacer un utilisateur. Définir différents type d'utilisateurs avec différents rôles permet d'attribuer des autorisations d'accès différentes aux opérateurs, techniciens, techniciens de maintenance, programmeurs, etc.

La liste ci-dessous contient les utilisateurs par défaut et les mots de passe :

| Nom d'utilisateur      | Mot de passe  | Rôle               |
|------------------------|---------------|--------------------|
| operator               | operator      | Opérateur          |
| advoperator            | advoperator   | Opérateur avancé   |
| technician             | technician    | Technicien         |
| advtechnician          | advtechnician | Technicien avancé  |
| integrator             | integrator    | Intégrateur        |
| <i>uniquement dév.</i> |               | <i>Développeur</i> |

## Gestion des utilisateurs : accueil

La page d'accueil de gestion des utilisateurs permet d'afficher et de modifier les données de l'utilisateur connecté.



### 1 Nom d'utilisateur

integrator

Ce champ affiche les données du login en cours d'utilisation.

### 2 Nom réel

Integrator

Le nom associé aux données de connexion permet d'identifier facilement la personne connectée.

### 3 Rôle

Integrator

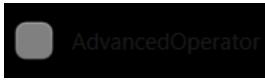
Le rôle de la personne connectée est affiché ici.



**NOTE :**

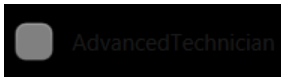
Voir le chapitre [rôles](#) pour plus d'information sur les rôles et les droits d'accès associés.

#### 4 Option opérateur avancé



La case est cochée si le rôle opérateur avancé est activé pour utilisateur connecté.

#### 5 Option technicien avancé



La case est cochée si le rôle technicien avancé est activé pour utilisateur connecté.

#### 6 Mot de passe actuel



Saisissez le mot de passe de l'utilisateur actuel.



**NOTE :**

*Ce champ permet de modifier le mot de passe de l'utilisateur connecté.*

#### 7 Nouveau mot de passe



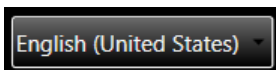
Saisissez le nouveau mot de passe de l'utilisateur connecté.

#### 8 Confirmer nouveau mot de passe



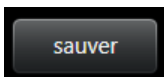
Confirmez le nouveau mot de passe de l'utilisateur connecté.

#### 9 Langue de l'utilisateur



La liste déroulante permet de sélectionner la langue de l'utilisateur.

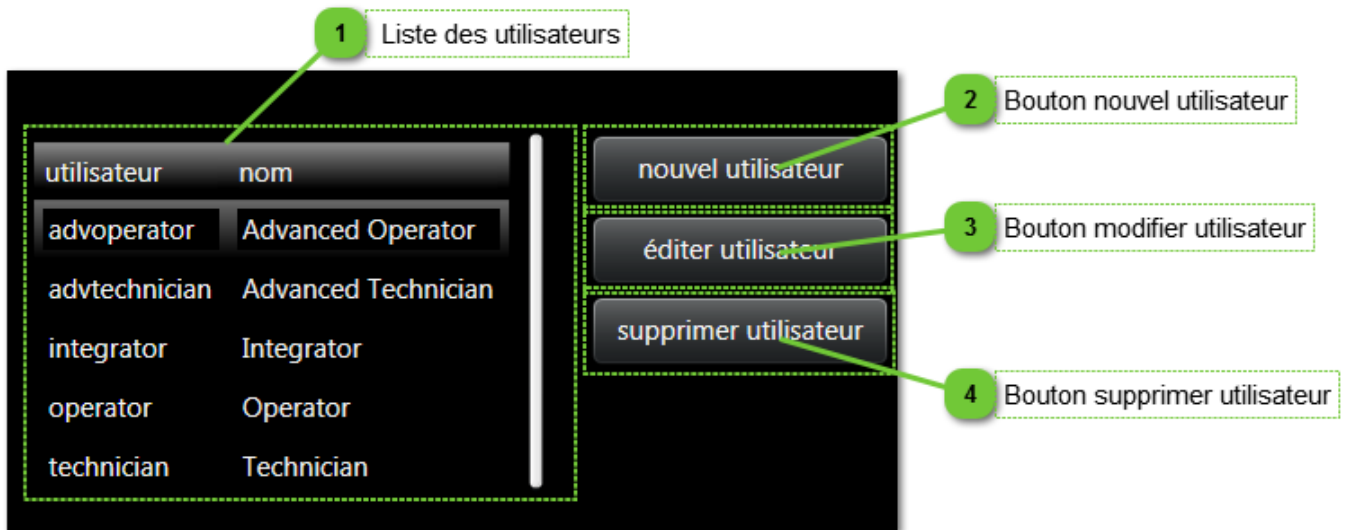
#### 10 Bouton sauver



Cliquez sur ce bouton pour enregistrer le nouveau mot de passe et le changement de langue.

## Gestion utilisateur : gérer les utilisateurs

Cette page permet de gérer les utilisateurs via le HMI.

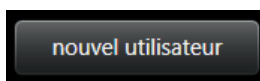


### 1 Liste des utilisateurs

| utilisateur   | nom                 |
|---------------|---------------------|
| advoperator   | Advanced Operator   |
| advtechnician | Advanced Technician |
| integrator    | Integrator          |
| operator      | Operator            |
| technician    | Technician          |

Cette liste affiche tous les utilisateurs existants ainsi que leurs données de connexion.

### 2 Bouton nouvel utilisateur



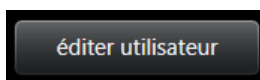
Cliquez sur ce bouton pour créer un nouvel utilisateur.



**NOTE :**

*Vous pouvez uniquement créer un utilisateur ayant un rôle hiérarchique inférieur au votre.*

### 3 Bouton modifier utilisateur



Cliquez sur ce bouton pour modifier les identifiants, le rôle ou la langue d'un utilisateur.



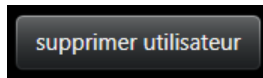
**NOTE :**

*Vous pouvez uniquement modifier le contenu des utilisateurs ayant un rôle hiérarchique inférieur au votre.*

|  |   |            |
|--|---|------------|
|  | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Gestion utilisateur : gérer les utilisateurs | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

4

## Bouton supprimer utilisateur



Cliquer sur ce bouton pour supprimer définitivement l'utilisateur sélectionné dans la liste.

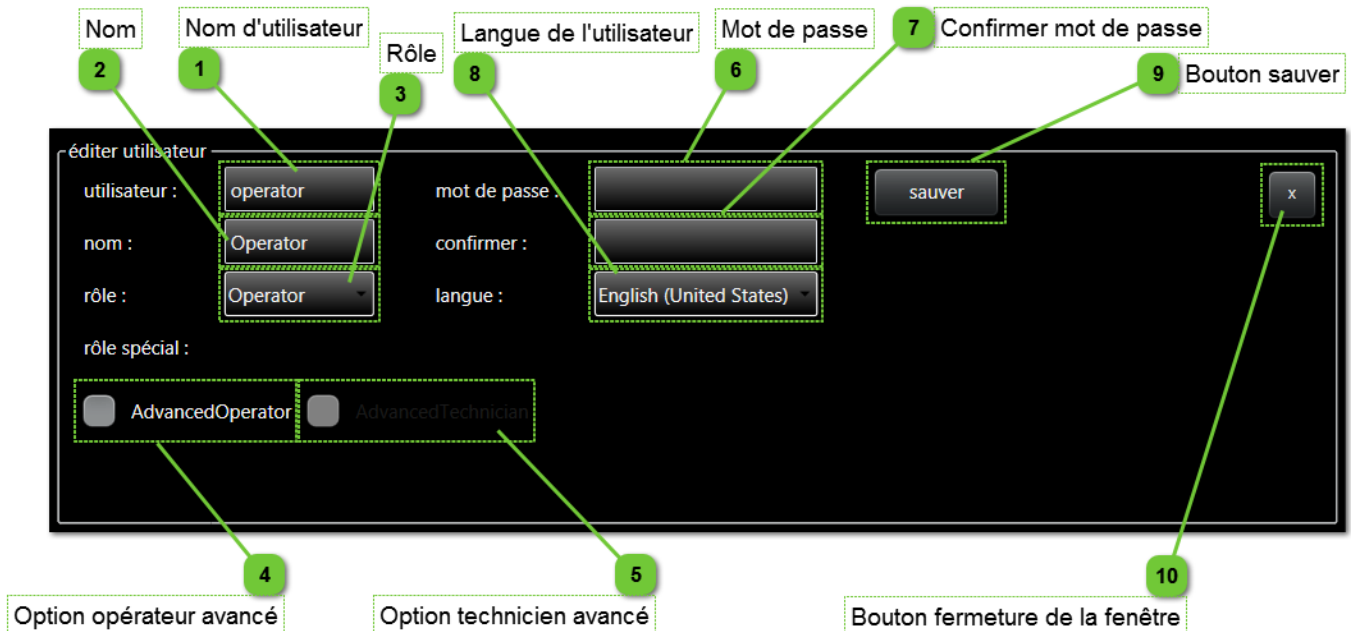


**NOTE :**

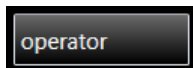
*Vous pouvez uniquement supprimer un utilisateur ayant un rôle hiérarchique inférieur au votre.*

## Gestion des utilisateurs : panneau de modifications

Ce panneau apparaît en bas de page après un clic sur le bouton nouvel utilisateur ou modifier utilisateur.

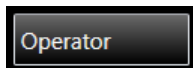


### 1 Nom d'utilisateur



Choisissez ou modifiez les données de connexion de l'utilisateur que vous souhaitez créer ou modifier.

### 2 Nom



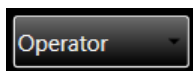
Choisissez un nom d'utilisateur permettant d'identifier facilement la personne connecté.



#### NOTE :

Ce « nom » n'est pas l'identifiant de connexion utilisé par l'utilisateur, il permet seulement d'identifier la personne connectée.

### 3 Rôle



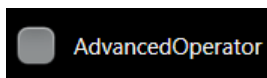
Choisissez le rôle de l'utilisateur.



#### NOTE :

Voir le chapitre [rôles](#) pour plus d'information sur les rôles et les droits d'accès associés.

### 4 Option opérateur avancé



Sélectionnez le rôle opérateur avancé.



#### NOTE :

Ce rôle spécial est activé uniquement si le rôle opérateur est sélectionné.



#### NOTE :

Voir le chapitre [rôles](#) pour plus d'information sur les rôles et les droits d'accès associés.

|   |   |            |
|---|---|------------|
|   | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Gestion des utilisateurs : panneau de modifications | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 5 Option technicien avancé



Sélectionnez le rôle technicien avancé.



**NOTE :**

*Ce rôle spécial est activé uniquement si le rôle technicien est sélectionné.*



**NOTE :**

*Voir le chapitre [rôles](#) pour plus d'information sur les rôles et les droits d'accès associés.*

## 6 Mot de passe



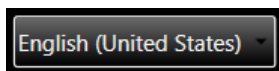
Saisissez le mot de passe désiré.

## 7 Confirmer mot de passe



Confirmez le mot de passe désiré.

## 8 Langue de l'utilisateur



Sélectionner la langue préférentielle de l'utilisateur.

## 9 Bouton sauver



Cliquez sur le bouton sauver pour appliquer les modifications.

## 10 Bouton fermeture de la fenêtre



Ferme la fenêtre sans enregistrer les modifications.



## Supervision

La page Supervision donne accès à toutes les caméras sur le même affichage.



### IMPORTANT !

Avec un grand nombre de caméras, l'affichage de cette page peut ralentir l'unité de contrôle AsyView, car l'affichage des images consomme beaucoup de capacité du processeur.

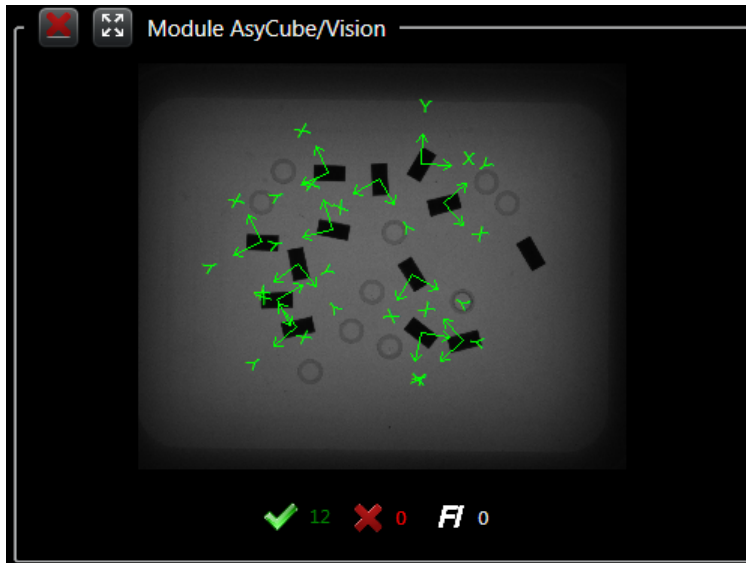
The screenshot displays three camera modules in a grid layout:

- Module AsyCube/Vision**: Shows a dark scene with green and black markers. Status: ✓ 12 ✗ 0 F 0.
- Module AsyCube 2/Vision**: Shows a dark scene. Status: ✓ 0 ✗ 0 F 0.
- Module Control/Vision**: Shows a white background with a black gear. Status: ✓ 0 ✗ 0 F 0.

Callouts indicate the following controls:

- 1**: Afficher une caméra (Camera icon)
- 2**: Bouton supprimer (Delete icon)
- 3**: Bouton agrandir/ réduire (Zoom in/out icon)

## 1 Afficher une caméra



Voici une zone parmi tous les affichages disponibles. Chaque caméra a son propre affichage et les images sont affichées avec le nombre de pièces acceptées, refusées et détectées par l'outil d'informations d'alimentation.

## 2 Bouton supprimer



Cela vous permet de supprimer l'affichage sélectionné afin de libérer de l'espace pour d'autres.



**NOTE:**

*Si le dernier affichage est supprimé, tous les affichages seront rechargés*

## 3 Bouton agrandir/ réduire



Permet d'agrandir l'affichage jusqu'à occuper l'espace total ou de le réduire à une vue à plusieurs caméras.

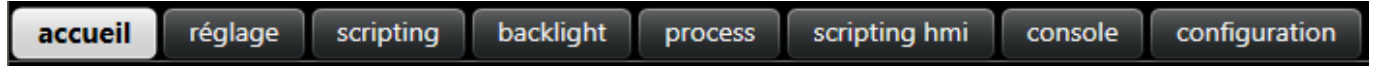


**NOTE:**

*Réduire la vue à plusieurs caméras ne permet pas de recharger les affichages supprimés précédemment. Pour récupérer tous les affichages, agrandissez un affichage et effacez-le ou effacez tous les affichages restants.*

# Asycube

Ce chapitre décrit les pages relatives à l'Asycube.



## Liste des pages

|                                 |    |
|---------------------------------|----|
| Page d'accueil .....            | 43 |
| Réglage.....                    | 46 |
| Séquence.....                   | 60 |
| Rétroéclairage (backlight)..... | 64 |
| Process .....                   | 66 |
| Console.....                    | 70 |
| Configuration.....              | 73 |

## Contrôles désactivés

Certains onglets, pages, boutons, zones de texte, etc peuvent être désactivés en fonction de l'état des paramètres suivants :

- État de la connexion de l'Asycube (désactivé si non connecté).
- Fonction impossible actuellement (une autre fonction est en cours).
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

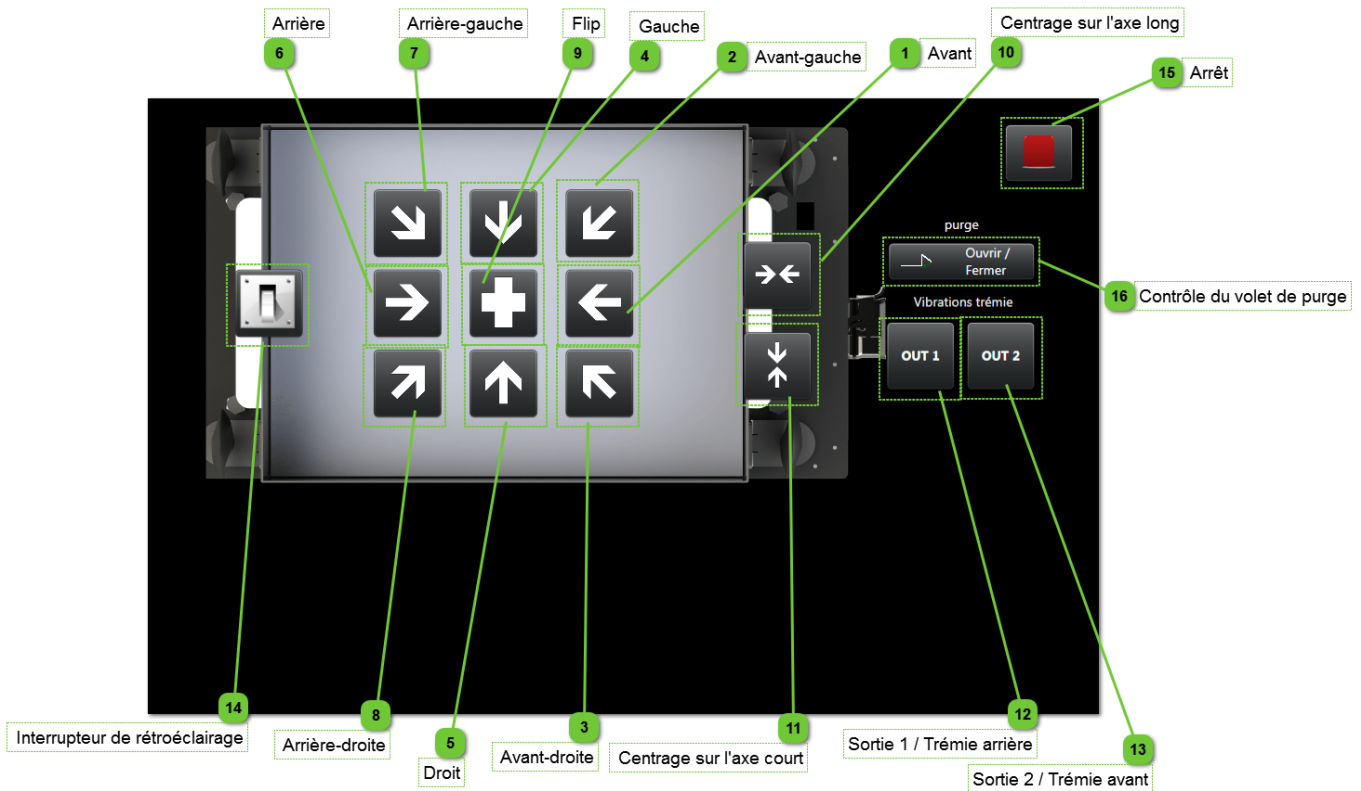
## Contrôles masqués

Certains onglets, pages, boutons, zones de texte, etc peuvent être masqués en fonction de l'état des paramètres suivants :

- Le type d'Asycube ne comprend pas cet élément (par exemple le rétroéclairage).
- L'option n'est pas valide pour le produit (par exemple l'onglet du process est uniquement utile lors de l'utilisation de la dll .NET ou avec le système AsyView).
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

## Page d'accueil

La page d'accueil ouvre l'accès à toutes les fonctions standards de l'Asycube (vibrations de la plate-forme, vibrations de la trémie ou activation des sorties et activation du rétroéclairage).



### 1 Avant



Ce bouton active la vibration A de la plate-forme, programmée en standard pour faire bouger les pièces en avant.

### 2 Avant-gauche



Ce bouton active la vibration B de la plate-forme, programmée en standard pour faire bouger les pièces en avant à gauche.

### 3 Avant-droite



Ce bouton active la vibration C de la plate-forme, programmée en standard pour faire bouger les pièces en avant à droite.

#### 4 Gauche



Ce bouton active la vibration D de la plate-forme, programmée en standard pour faire bouger les pièces à gauche.

#### 5 Droit



Ce bouton active la vibration E de la plate-forme, programmée en standard pour faire bouger les pièces à droite.

#### 6 Arrière



Ce bouton active la vibration F de la plate-forme, programmée en standard pour faire bouger les pièces en arrière.

#### 7 Arrière-gauche



Ce bouton active la vibration G de la plate-forme, programmée en standard pour faire bouger les pièces en arrière à gauche.

#### 8 Arrière-droite



Ce bouton active la vibration H de la plate-forme, programmée en standard pour faire bouger les pièces en arrière à droite.

#### 9 Flip



Ce bouton active la vibration I de la plate-forme, programmée en standard pour faire sauter les pièces pour les retourner (flip).

#### 10 Centrage sur l'axe long



Ce bouton active la vibration J de la plate-forme, programmée en standard pour centrer les pièces sur l'axe long.



**NOTE :**

*Ce bouton est disponible avec l'Asycube 240, l'Asycube 380 ou l'Asycube 530. Sur les autres Asycube, la vibration J est une vibration utilisateur personnalisée.*

## 11 Centrage sur l'axe court



Ce bouton active la vibration K de la plate-forme, programmée en standard pour centrer les pièces sur l'axe court.



### NOTE :

*Ce bouton est disponible avec l'Asycube 240, l'Asycube 380 ou l'Asycube 530. Sur les autres Asycube, la vibration K est une vibration utilisateur personnalisée.*

## 12 Sortie 1 / Trémie arrière



Asycube 240, Asycube 380 et Asycube 530 :

Ce bouton enclenche l'activation A des sorties, programmée en standard pour enclencher la sortie digitale 1.



Autres types d'Asycube :

Ce bouton active la vibration A de la trémie, programmée en standard pour faire bouger les pièces en avant.

## 13 Sortie 2 / Trémie avant



Asycube 240, Asycube 380 et Asycube 530 :

Ce bouton enclenche l'activation B des sorties, programmée en standard pour enclencher la sortie digitale 2.

Pour l'Asycube 240, ce bouton ne sera pas visible si le système de purge est activé.



Autres types d'Asycube :

Ce bouton active la vibration B de la trémie, programmée en standard pour faire bouger les pièces en arrière.



### NOTE :

*Ce bouton est visible uniquement si la trémie offre la possibilité de déplacer les pièces vers l'arrière. Ce mouvement est impossible sur les Asycube 50 et Asycube 80 de nouvelle génération.*

## 14 Interrupteur de rétroéclairage



Ce bouton allume ou éteint le rétroéclairage.



### NOTE :

*Ce bouton n'est pas visible sur les Asycube sans rétroéclairage (configuration dans le firmware de l'Asycube modifiable via la [page de configuration](#) de l'Asycube).*

## 15 Arrêt



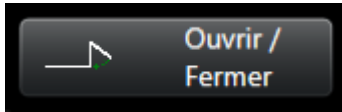
Ce bouton arrête toutes les vibrations ou activations de sorties.



### NOTE :

*Ce bouton n'éteint pas le rétroéclairage qui est uniquement commandé par son interrupteur spécifique.*

## 16 Contrôle du volet de purge



Ouvrir ou fermer le volet de purge (le bouton n'est disponible que si l'option de purge est activée).



### NOTE :

Ce bouton dépend de la sortie du capteur de fermeture. En cas de défaillance de ce dernier, ce bouton ne provoquera pas l'ouverture du volet.

## Réglage

Cette page permet d'accéder au réglage des paramètres de vibrations et de sorties (si disponibles). Il existe 26 sets de vibrations, le 26e étant en lecture seule puisqu'il correspond aux paramètres d'usine. L'objectif de cette page est de régler les paramètres de vibrations et les paramètres de sorties (pour les modèles Asycube 240, Asycube 380 et Asycube 530), et de les essayer au moyen du bouton d'exécution. Dans cette fenêtre, vous pouvez aussi importer ou exporter un set de vibrations.



### NOTE:

Dans les descriptions ci-dessous, les paramètres de vibrations incluent aussi les activations de sorties pour les modèles Asycube 240, Asycube 380 et Asycube 530.

## Tabs list

|                   |    |
|-------------------|----|
| Paramétrage ..... | 49 |
| Plate-forme ..... | 53 |
| Sorties .....     | 56 |
| Trémie .....      | 58 |



## 1 Gestion des sets de vibrations



Ce groupe ouvre l'accès à la gestion des sets de vibrations.

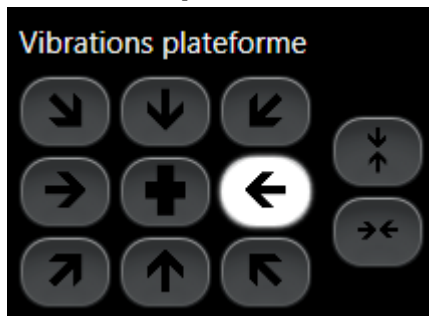
- La liste déroulante permet de sélectionner le set de vibrations à utiliser.
- Le bouton sauver permet d'enregistrer les modifications effectuées dans le set de vibrations sélectionné.
- Le bouton recharger annule les modifications et rétablit les réglages antérieurs des paramètres.
- Le bouton "Restaurer le réglage par défaut" permet d'annuler les modifications et de restaurer les réglages d'usine.



### NOTE :

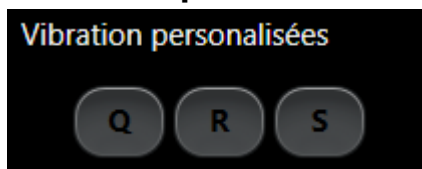
Quand un paramètre a été modifié, l'utilisateur doit décider d'enregistrer ou d'annuler les modifications effectuées avant de pouvoir sélectionner un autre set de vibrations.

## 2 Vibrations plateforme



Dans cette section, vous avez accès à toutes les vibrations prédéfinies et faciles à personnaliser de l'Asycube.

## 3 Vibrations personnalisées



Dans certains cas, les vibrations prédéfinies peuvent ne pas être suffisamment personnalisables. C'est pourquoi "Vibrations personnalisées" est disponible.

Ainsi, vous pouvez personnaliser les réglages de base de chaque actuateur, notamment leur amplitude, leur fréquence et leur phase, pour un contrôle encore meilleur des vibrations.



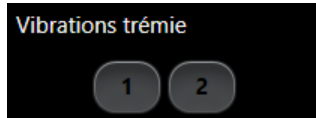
### NOTE:

*L'interface passera à une interface par actionneur*



|         |   |            |
|---------|---|------------|
|         | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Réglage | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 4 Vibrations trémie



Cette section permet de paramétrer votre trémie afin d'optimiser l'alimentation des pièces de votre Asycube. Chaque bouton est lié à son numéro de sortie correspondant et utilise par défaut les sorties digitales (les sorties analogiques peuvent être sélectionnées par l'utilisateur).

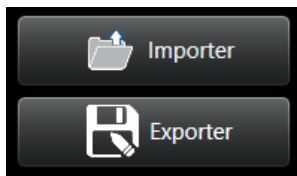
Ex. : le bouton 1 active la sortie digitale 1 ou la sortie analogique 1.



### NOTE :

*Les Asycubes 50 et 80 ont une seule sortie, de sorte qu'un seul bouton est disponible.*

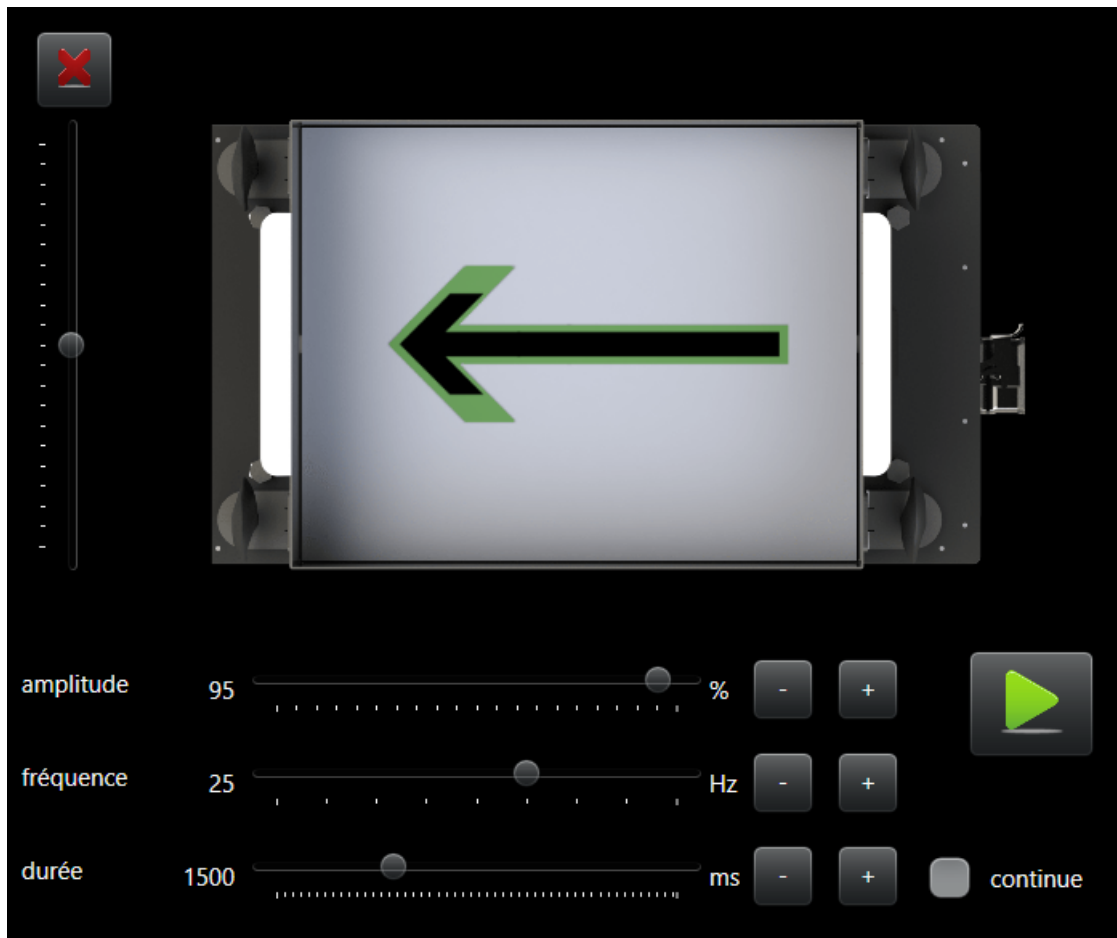
## 5 Importer/Exporter un set de vibrations



Ce groupe contient les boutons d'importation ou d'exportation des paramètres du set de vibrations.

Les boutons d'importation ou d'exportation de fichiers par défaut permettent d'importer ou d'exporter un set de vibrations standard (importer pour redémarrer avec un set de vibrations standard et exporter pour pouvoir remplacer le set de vibrations standard du fabricant).

## 6 Paramétrage des vibrations



Cette section vous permet d'affiner les vibrations préconfigurées selon vos besoins.

- Le curseur le plus à gauche est utile lorsque vos pièces ne suivent pas la direction correcte indiquée par la flèche sur l'Asycube (par ex. : la flèche est droite, mais les pièces ont tendance à se déplacer vers l'un des côtés et non vers l'avant). Utilisez le curseur pour compenser cet effet : l'angle de la flèche varie en fonction de la modification de la valeur du curseur. Plus l'angle est grand par rapport à la position neutre, plus la dérive est importante. Utilisez le bouton de mire pour restaurer la valeur neutre.
- Réglez l'amplitude, et la fréquence selon vos besoins avec leurs curseurs respectifs. Pour terminer, sélectionnez une durée avec le curseur ou cochez la case continu pour activer le mode continu des vibrations.
- Pressez le bouton de lecture pour tester vos réglages.

### NOTE :

Si le mode continu est activé et si le set est enregistré dans l'Asycube, la durée mémorisée sera celle actuellement sélectionnée sur le curseur de durée.



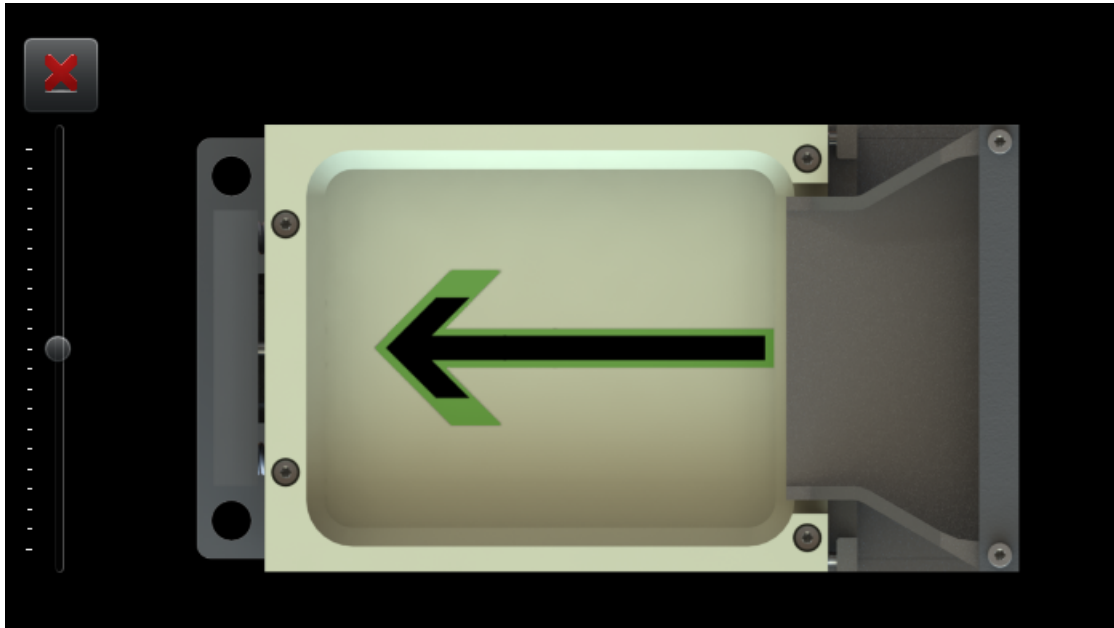
L'importation et l'exportation d'un set de vibrations standard sont disponibles uniquement dans la version de firmware inférieure à 2.4.0 pour l'Asycube 240 et 3.1.0 pour les Asycubes 50 et 80. Dans les versions plus récentes, le set de vibrations 26 est le set standard et peut uniquement être modifié par un technicien de votre fournisseur.

## Paramétrage

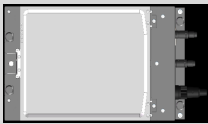



Cet onglet permet de modifier les vibrations standards en donnant accès aux paramètres de base. L'accès complet à tous les paramètres est disponible via les vibration Custom.

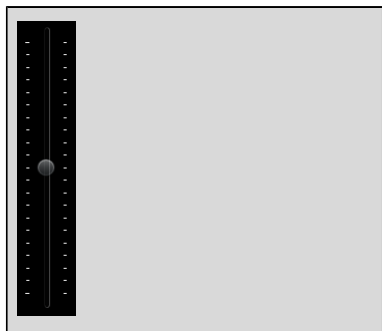

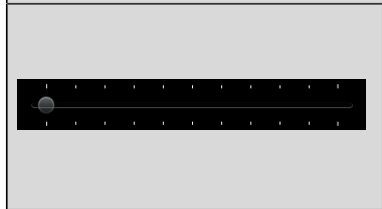



## 1 Affichage ajuster les balances

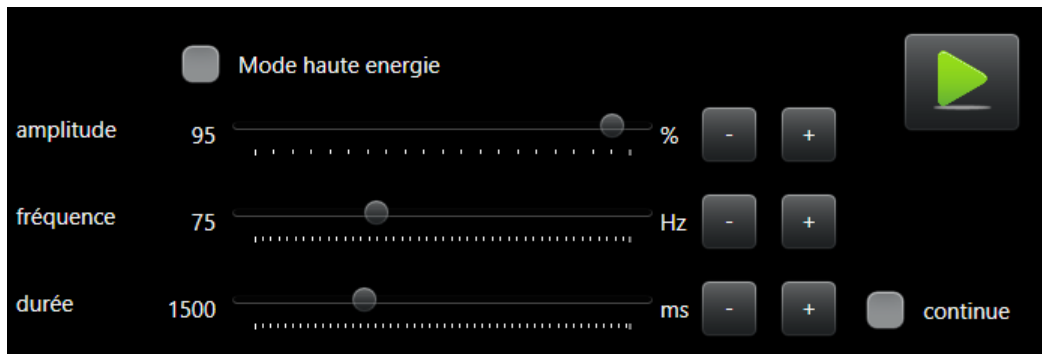


Cet affichage permet de régler les balances d'amplitude de vibration. Il contient plusieurs commandes ainsi que des éléments graphiques décrits ci-dessous :



| Commande  | Description  |
|---|--|
|  | L'image d'arrière-plan indique la direction de l'Asycube.  |
|  | La flèche verte indique le mouvement théorique de la vibration sélectionnée.<br><b>NOTE :</b><br><i>Cette flèche représente le mouvement théorique des pièces quand les paramètres sont correctement définis.</i>  |
|  | La flèche noire indique le mouvement programmé de la vibration sélectionnée. La taille de la flèche dépend de l'amplitude définie dans le <a href="#">Groupe paramètres</a> .<br><b>NOTE :</b><br><i>Cette flèche ne représente pas le mouvement réel des pièces mais uniquement le mouvement programmé nécessaire à l'obtention du mouvement indiqué par la flèche verte.</i> |
|  | Le bouton d'effacement de balances permet de réinitialiser les deux balances.  |

|   |   |
|---|---|
|  | <p>Le curseur du côté court règle la balance d'amplitude.</p> <p><b>NOTE :</b><br/>  L'amplitude de vibration définie dans le groupe paramètres est toujours appliquée à un actuateur au moins. L'amplitude des autres actuateurs est réduite en fonction des balances.</p>  |
|  | <p>Le curseur du côté long règle la balance d'amplitude (vibration Gauche / Droite et centrage selon l'axe transversal).</p> <p><b>NOTE :</b><br/>  L'amplitude de vibration définie dans le groupe paramètres est toujours appliquée à un actuateur au moins. L'amplitude des autres actuateurs est réduite en fonction des balances.</p> |

## 2 Paramètres

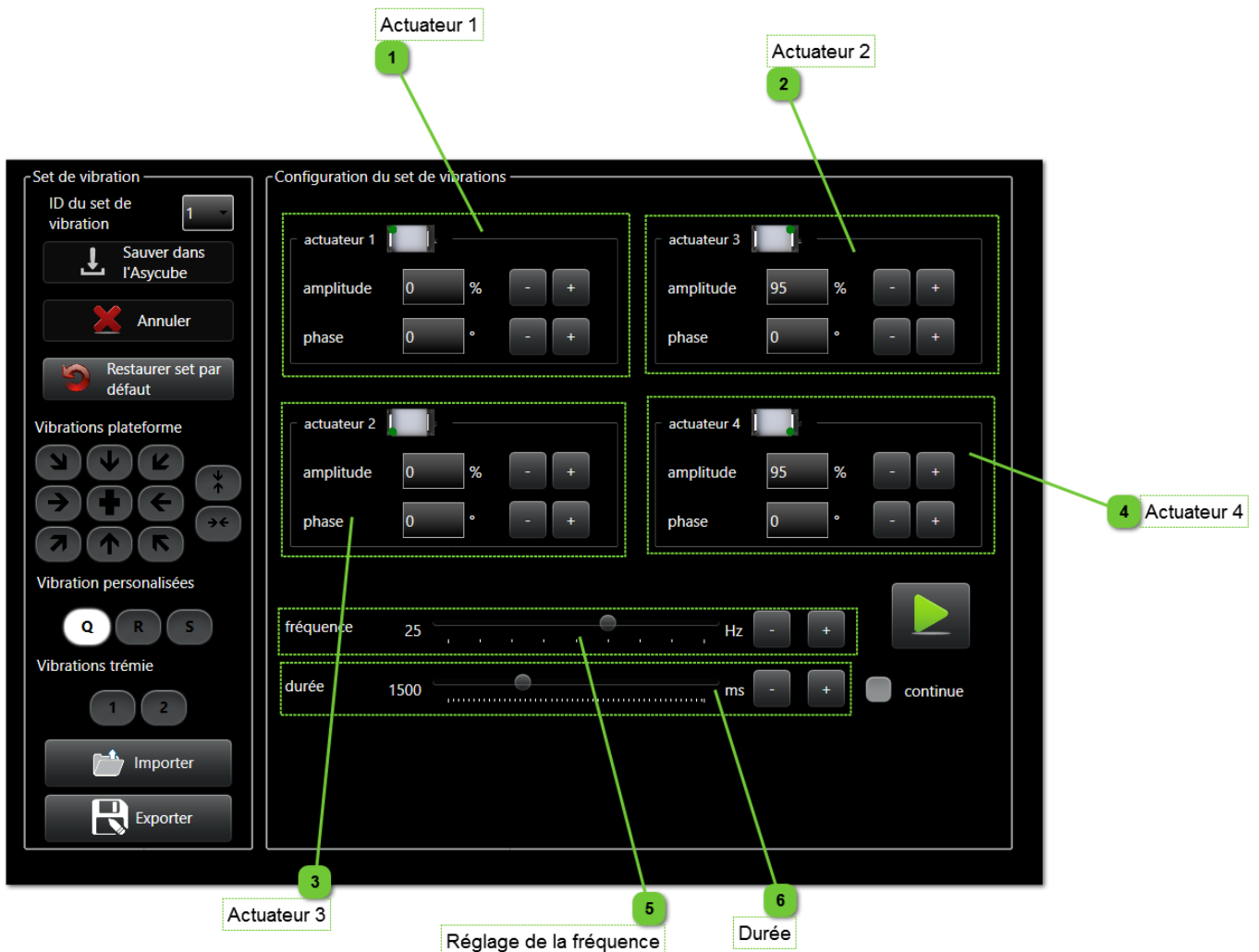


Ce groupe permet de modifier les paramètres :

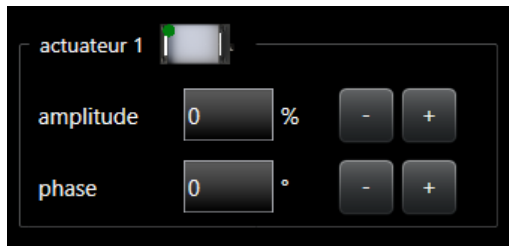
| Paramètre          | Description  |
|--------------------|--|
| mode haute énergie | Disponible uniquement sur Asycube 50 & 80. Cochez cette case pour ajouter plus d'amplitude sur l'axe Z indépendamment de la valeur du curseur d'amplitude pour aider avec les plaques structurées / pièces collantes.  |
| amplitude          | Utilisez le curseur ou les boutons "+" et "-" pour modifier la valeur d'amplitude. L'amplitude ainsi programmée est automatiquement distribuée aux actuateurs en fonction du mouvement sélectionné et des balances.  |
| fréquence          | Utilisez le curseur ou les boutons +/- pour modifier la valeur de fréquence. La fréquence ainsi programmée est automatiquement distribuée aux actuateurs en fonction du mouvement sélectionné.<br><br><b>NOTE :</b><br> À partir du firmware version 4.0.0 de l'Asycube, la plage de fréquences, qui dépend du type d'Asycube, est mémorisée directement dans l'Asycube. La fréquence est toujours la même pour tous les actuateurs.              |
| durée              | Utilisez le curseur ou les boutons "+" et "-" pour modifier la valeur de durée.<br><br><b>NOTE :</b><br> Pour programmer au besoin une plus longue durée de vibration, faites coulisser le curseur à la valeur maximale et appuyez sur le bouton +. Le temps supplémentaire est ajouté à la valeur maximale. Faites coulisser le curseur à une position inférieure pour réduire la valeur maximale.<br>Notez que la valeur maximale est 30000 ms. |

## Plate-forme

Cet onglet ouvre l'accès aux paramètres de vibration de la plate-forme. 26 vibrations sont disponibles, mais 9 vibrations (pour les Asycube 50, 80 et 130) ou 11 vibrations (pour l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530) ont des fonctions prédéfinies. L'objectif de cet onglet est de régler les paramètres des vibrations et d'essayer ces réglages à l'aide du bouton "exécuter".








## 1 Actuateur 1



Ce groupe permet de paramétrer un actuateur (le premier dans le cas présent). Un groupe est assigné à chaque actuateur de l'Asycube.







| Paramètre | Description  | Niveau  |
|-----------|--|---|
| amplitude | <p>Amplitude de vibration de l'actuateur. L'échelle de réglage s'étend de 0 % à 100 %. Utilisez le curseur ou les boutons "+" et "-" pour modifier la valeur d'amplitude par pas de 1 %.</p> <p>La valeur d'amplitude programmée est automatiquement transmise à l'actuateur. Lorsque l'amplitude 0 est entrée, la forme d'onde est automatiquement paramétrée comme "aucun signal".</p> <p>En cas de valeur d'amplitude supérieure à 0, la forme d'onde est automatiquement paramétrée comme "signal sinusoïdal".</p>   |   |
| frequency | <p>Fréquence de vibration de l'actuateur.</p> <p>À partir du firmware version 4.0.0 de l'Asycube, la plage de fréquences, qui dépend du type d'Asycube, est mémorisée directement dans l'Asycube. Pour les versions plus anciennes, la plage va de 0 à 250 Hz.</p> <p>La valeur de fréquence est réglable à l'aide des boutons "+" et "-".</p> <p>La fréquence est automatiquement transmise à l'actuateur.</p> <p><b>NOTE :</b><br/>  Quand l'option <a href="#">verrouillage des fréquences</a> est sélectionnée, la fréquence s'applique à tous les actuateurs.</p>  |   |
| phase     | <p>Phase de vibration du signal de l'actuateur. L'échelle de réglage s'étend de 0° à 359°.</p> <p>La valeur de la phase est réglable à l'aide des boutons "+" et "-".</p> <p><b>NOTE :</b><br/>  Aucun paramètre de phase n'existe pour le troisième actuateur des Asycube 50, 80 et 130, car cet actuateur est l'actuateur vertical et le déphasage du signal n'a aucun sens dans ce cas.</p>  |  |
| waveform  | <p>Le signal de vibration peut prendre quatre formes d'ondes différentes sélectionnables à l'aide de ces quatre boutons.</p> <p>Les formes des signaux peuvent être (dans l'ordre d'apparition) : aucun signal, signal sinusoïdal, signal dent de scie montant et signal dent de scie descendant.</p> <p>Lorsque la forme d'onde "aucun signal" est sélectionnée, la fréquence est automatiquement paramétrée à 0 Hz.</p> <p><b>NOTE :</b><br/>  La forme d'onde du signal est généralement un signal sinusoïdal. Le signal est réglé sur 'aucun' quand l'actuateur concerné ne nécessite aucune vibration.</p> |  |

L'icône représente :

- la position de l'actuateur de l'Asycube 240, 380 et 530.
- la direction de l'actuateur des Asycube 50, 80 et 130.

Plus de détails :

| Icône   | Description   |
|---|---|
|  | Pour l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530, le point rouge indique la position de l'actuateur. L'actuateur vibre dans le sens vertical.   |
|  | Pour les Asycube 50 et 80, la flèche indique la direction des mouvements horizontaux des actuateurs avec une phase de 0 degré. Avec une phase de 180 degrés, le sens du mouvement est opposé la direction de la flèche. |
|  |   |
|  | Pour les Asycube 50 et 80, les cercles indiquent que la direction de l'actuateur est verticale.   |

## 2 Actuateur 2

Voir description du [groupe d'actuateur 1](#)

## 3 Actuateur 3

Voir description du [groupe d'actuateur 1](#)



**NOTE :**

*Pour les Asycube 50 et 80 cet actuateur est l'actuateur vertical qui ne nécessite donc aucun paramètre de phase.*

## 4 Actuateur 4

Voir description du [groupe d'actuateur 1](#)



**NOTE :**

*Seul l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530 est doté de cet actuateur.*



## 5 Réglage de la fréquence



Change la fréquence à laquelle les actionneurs vibrent.

## 6 Durée



Ce paramètre vous permet de régler la durée de la vibration. Cette valeur est utilisée dans le processus Asycube et dans la séquence. La valeur doit être le temps nécessaire pour mettre le nombre parfait de pièces sur la plate-forme.



## Sorties

Cet onglet ouvre l'accès aux paramètres d'activation des sorties. Le système comprend 26 activations, les fonctions de 2 d'entre elles sont prédéfinies. L'objectif de cet onglet est de régler les activations et d'essayer ces réglages à l'aide du bouton "exécuter".

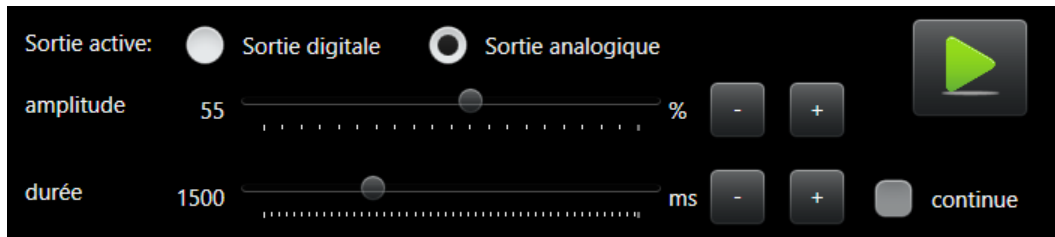
### NOTE :



Cette page est uniquement disponible avec un Asycube 240, 380 et 530.

Si vous avez un Asycube 240 et que le système de purge est activé, la deuxième vibration de la trémie (notée 2) ne sera pas accessible.

## 1 Paramètres



Ce groupe permet de paramétrer les activation des sorties et la durée d'activation. Il est généralement utilisé pour commander la vibration des trémies externes.



| Paramètre            | Description  |
|----------------------|--|
| <b>Sortie active</b> | Permet de sélectionner quelle sortie est déclenchée par ce set de vibrations. Pour les Asycubes 240, 380 et 530, Vibration 1 déclenche la sortie 1 (digitale ou analogique selon votre sélection). |
| <b>Amplitude</b>     | Disponible uniquement avec la sortie analogique. Permet de modifier l'amplitude soit la "vigueur" de l'actuateur de trémie.  |
| <b>Durée</b>         | Règle la durée de la vibration   |

## Trémie

Cet onglet ouvre l'accès aux paramètres de vibration de la trémie. 26 vibrations sont disponibles, mais une vibration a une fonction prédéfinie. L'objectif de cet onglet est de régler les paramètres des vibrations et d'essayer ces réglages à l'aide du bouton "exécuter".

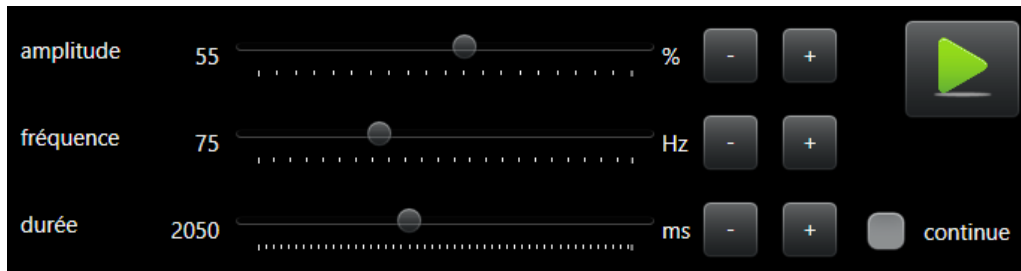


**NOTE :**

Cette page est disponible uniquement avec un Asycube 50 ou Asycube 80.



## 1 Paramètres de vibration



Ce groupe permet de paramétrer l'actuateur de la trémie et la durée de la vibration.



| Paramètre        | Description   | Niveau |
|------------------|---|--------|
| <b>durée</b>     | Durée de la vibration. Cette valeur est utilisée dans le process de l'Asycube et dans la séquence. La valeur doit être égale au temps nécessaire pour alimenter le nombre voulu de pièces sur la plate-forme.   |        |
| <b>amplitude</b> | Amplitude de vibration de l'actuateur. L'échelle de réglage s'étend de 0 % à 100 %. Utilisez le curseur ou les boutons "+" et "-" pour modifier la valeur d'amplitude par pas de 1 %.<br>La valeur d'amplitude programmée est automatiquement transmise à l'actuateur.  |        |
| <b>fréquence</b> | Fréquence de vibration de l'actuateur.<br>À partir du firmware version 4.0.0 de l'Asycube, la plage de fréquences, qui est différente selon le modèle, est mémorisée dans l'Asycube. Pour les versions plus anciennes, la plage va de 0 à 250 Hz.<br>La valeur de fréquence est réglable à l'aide des boutons "+" et "-".<br>La fréquence programmée est automatiquement transmise à l'actuateur. |        |

## Séquence

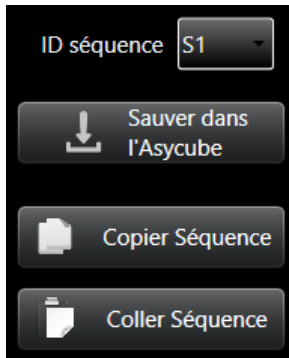
Cette page ouvre l'accès aux séquences. 26 séquences sont disponibles, mais la 26e est une séquence standard verrouillée à l'usage exclusif des techniciens de votre fournisseur. L'objectif de cette page est de régler les paramètres des séquences et de les tester via la partie simulation de cette page. Cette fenêtre permet également d'importer et d'exporter les paramètres de séquences.

The screenshot shows the HMI interface for sequence management, divided into several sections:

- 1 Gestion des séquences:** Located in the top-left 'paramètres' section, it includes an 'ID séquence' dropdown menu set to 'S1', a 'Sauver dans l'Asycube' button, and 'Copier Séquence' and 'Coller Séquence' buttons.
- 2 Paramètres de séquence:** The main 'séquence' section, featuring a 'nombre maxium de pièces désiré sur la plate-forme' input field set to 20. Below is a table of sequence steps:
 

|   | type     | vibration | mode de durée    | valeur |    |
|---|----------|-----------|------------------|--------|----|
| 1 | Hopper   | Output1   | QuantityAdjusted | 500    | ms |
| 2 | Platform | Forward   | Fixed            | 1500   | ms |
| 3 | Platform | Centering | Limite maximum   | 10000  | ms |
| 4 | Platform | Flip      | Fixed            | 1500   | ms |
| 5 | Wait     |           |                  | 300    | ms |
| 6 | None     |           |                  |        |    |
| 7 | None     |           |                  |        |    |
- 3 Séquences importer/exporter:** Located in the bottom-left, it contains 'Importer' and 'Exporter' buttons.
- 4 Exécution d'une séquence:** The bottom-right section, titled 'test de la séquence [ set de vibrations sélectionné : 1 ]', features a 3x3 grid of vibration sensors on a platform simulation, a red stop button, and status indicators: 'nombre de pièce sur la plate-forme' (0) and 'durée de la dernière séquence' (0 ms).

## 1 Gestion des séquences



Ce groupe ouvre l'accès à la gestion des séquences. La liste déroulante permet de sélectionner la séquence à utiliser. Le bouton sauver enregistre toutes les séquences dans l'Asycube (les anciennes valeurs sont écrasées).

Le groupe copier/coller permet de copier séquence et d'utiliser cette copie pour écraser une autre séquence. Procédez comme suit :

1. Sélectionnez la séquence à copier
2. Cliquez sur le bouton copier
3. Sélectionnez la séquence à remplacer
4. Cliquez sur le bouton coller.



### IMPORTANT !

Toutes les valeurs de la séquence sont copiées.

## 2 Paramètres de séquence



Ce groupe permet de paramétrer la séquence sélectionnée. La séquence est composée de 7 actions. Chaque action peut être une vibration de plate-forme, une vibration de trémie ou un temps d'attente. Certains paramètres sont à sélectionner en fonction du type d'action :

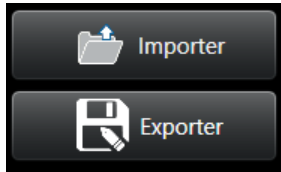


| Paramètre            | Description  |
|----------------------|--|
| <b>vibration</b>     | Définit la vibration à appliquer (A-Z et centrage). Ce paramètre est disponible uniquement pour une action de vibration de la plate-forme et de la trémie.   |
| <b>mode de durée</b> | <p>Le mode de durée définit le mode de calcul de durée. La valeur peut être :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Fixed : la durée est fixe et ne change jamais en fonction de la position ou du nombre de pièces sur la plate-forme.</li> <li>• QuantityAdjusted : La durée varie en fonction du nombre de pièces sur la plate-forme. La durée donnée est la durée d'exécution quand aucune pièce n'est sur la plate-forme. Quand le maximum est atteint plus aucune vibration n'est appliquée à cette action.</li> <li>• VibrationSetRatio : la durée est un rapport relatif à la durée programmée dans le set de vibrations. Cette valeur est exprimée en %.</li> </ul> <p>Voir le Manuel d'instructions pour plus d'explications.</p> |
| <b>valeur</b>        | La valeur est la durée de l'action. Selon le mode de durée, la valeur doit être saisie en ms ou en %.  |

|          |   |            |
|----------|---|------------|
|          | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Séquence | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

3

## Séquences importer/exporter



Ce groupe contient les boutons d'importation ou d'exportation des paramètres des séquences.



Pour le chargement :

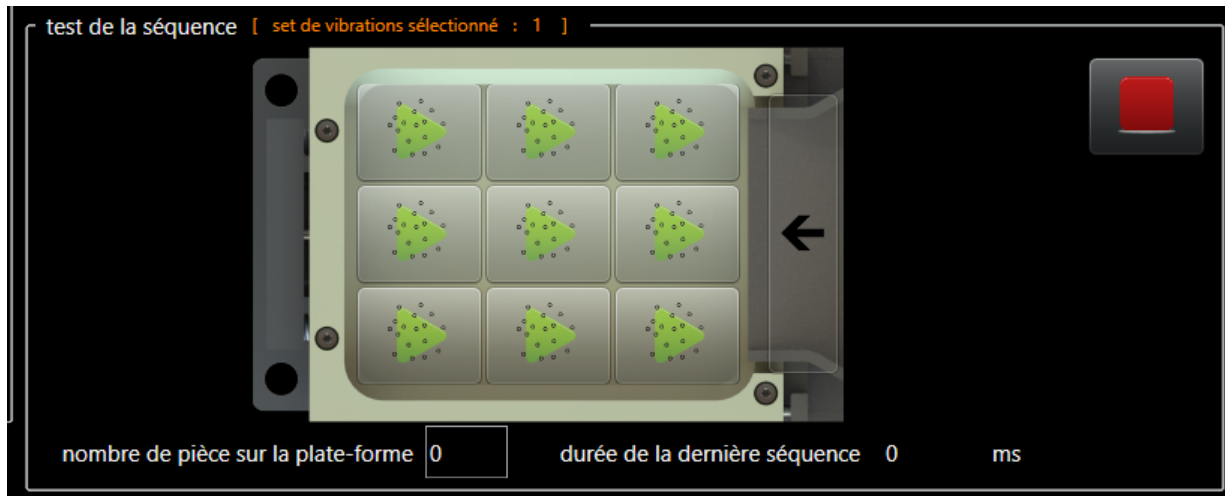
- Si le fichier contient plusieurs séquences, les séquences sont chargées dans les ID de séquence contenus dans le fichier.
- Si le fichier contient une seule séquence, la séquence est chargée dans la séquence sélectionnée indépendamment de l'ID de séquence contenu dans le fichier.

Pour l'enregistrement :

- Ne pas cocher la case si l'opérateur désire enregistrer uniquement la séquence sélectionnée.
- Cochez la case si l'utilisateur souhaite enregistrer toutes les séquences.

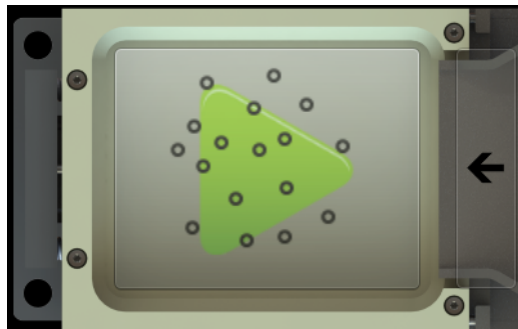
|          |   |            |
|----------|---|------------|
|          | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Séquence | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 4 Exécution d'une séquence

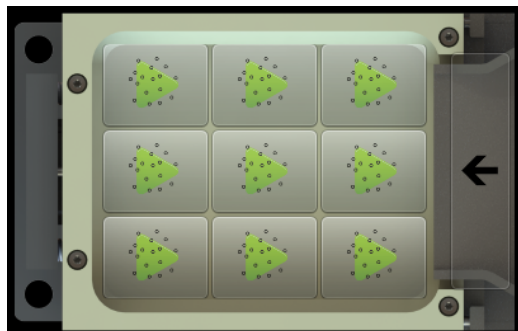


Ce groupe permet d'exécuter la séquence sélectionnée en fonction de plusieurs paramètres :

- Un seul bouton est affiché si aucune action n'est définie dans la séquence avec la vibration "centrage".



- Neuf boutons sont affichés si la séquence comprend une action définie avec la vibration "centrage". Ces boutons fournissent les informations relatives à la position des pièces sur la plate-forme et permettent de tester la séquence avec différentes dispositions des pièces.

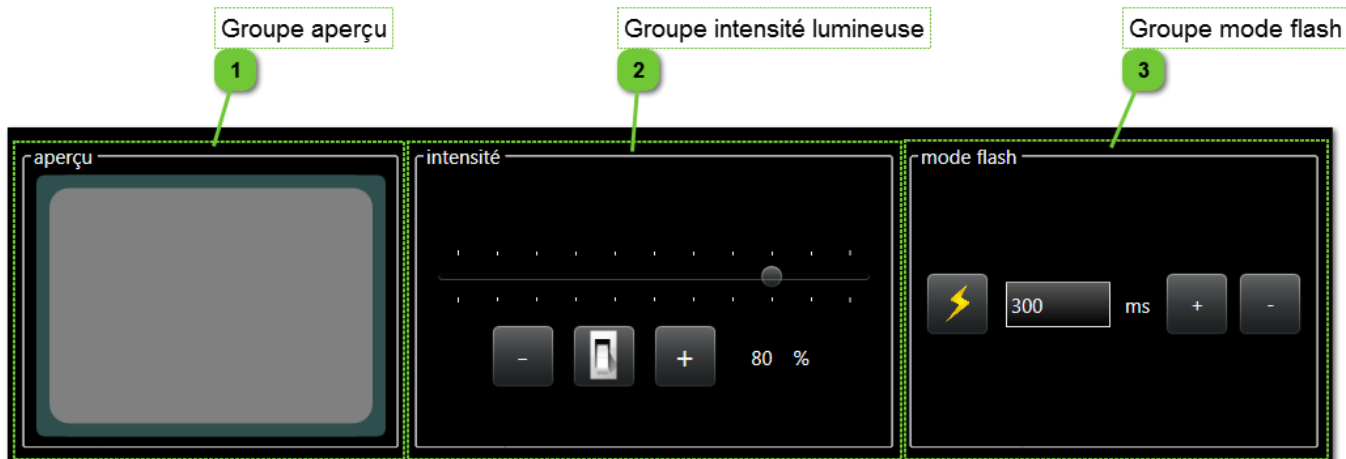


- Le "nombre de pièces sur la plate-forme" est utile pour l'utilisation d'une vibration selon le mode de durée "Quantity Adjusted" car l'Asycube modifie la durée de la vibration en fonction du nombre de pièces sur la plate-forme. Comme pour les neuf boutons, il est utile de tester la séquence avec différents nombres de pièces sur la plate-forme.
- Le set de vibrations sélectionné est affiché dans le titre de la partie test de la séquence.
- La durée de la dernière séquence exécutée est affichée à titre d'information.
- Le bouton arrêt permet d'arrêter à tout moment l'exécution de la séquence. Ce bouton est visible uniquement avec la version de firmware Asycube supérieure à 3.9.9.

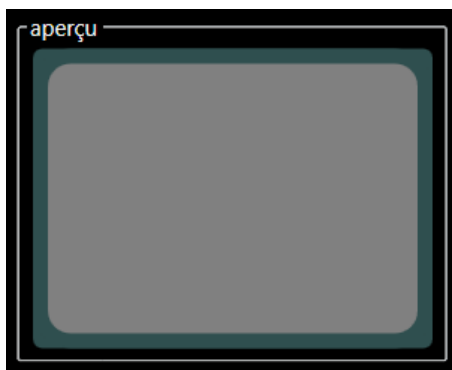


## Rétroéclairage (backlight)

Cette page ouvre l'accès aux paramètres de réglage du rétroéclairage (intensité et durée de clignotement). Cette page est disponible uniquement si un rétroéclairage est défini dans la page de [configuration de l'Asycube](#).



### 1 Groupe aperçu



Le groupe aperçu affiche l'effet des réglages des paramètres de rétroéclairage.



### 2 Groupe intensité lumineuse



Le groupe intensité lumineuse permet d'ajuster l'intensité du rétroéclairage.

Utilisez le curseur ou les boutons "+" et "-" pour modifier le réglage.

La plage de réglage s'étend de 0 à 100 % (pour l'Asycube 240, Asycube 380 et l'Asycube 530, le rétroéclairage ne s'allume qu'à partir de 20 %).

Le bouton interrupteur permet de tester le réglage sélectionné.

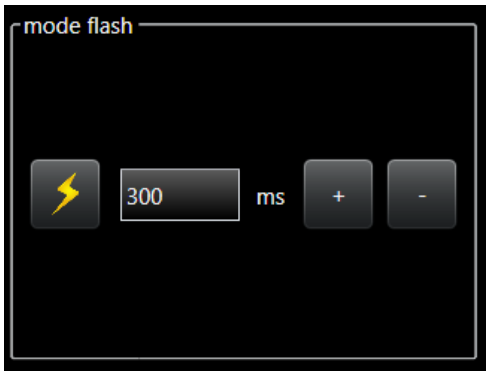
**NOTE:**

La valeur minimum peut varier en fonction du type d'Asycube. À partir du firmware version 4.0.0, la valeur minimum, qui dépend du type d'Asycube, est lue directement dans l'Asycube.



|                            |   |            |
|----------------------------|---|------------|
|                            | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Rétroéclairage (backlight) | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

### 3 Groupe mode flash



Le groupe mode flash permet de régler la durée d'allumage du rétroéclairage en mode flash. La période de clignotement est réglable à l'aide des boutons "+" et "-". La plage de réglage s'étend de 0 à 10000 ms.



## Process

Cette page donne accès au processus de l'Asycube.

La séquence du process est la séquence de vibration que l'Asyview exécute lorsqu'il ne trouve plus de pièce correspondant à votre modèle et pouvant être choisies sur la plate-forme.

**Panneau de gestion du processus** (1)

**Panneau de gestion de séquence** (2)

**Panneau de simulation** (3)

**Import/export**

- Importer
- Exporter
- Séquence par défaut

**Sequence**

Nombre maximum de pièces désiré sur la plateforme: 25

|     | type     | vibration      | mode de durée    | valeur |        |
|-----|----------|----------------|------------------|--------|--------|
| 1 A | None     | Output 1       | QuantityAdjusted | 500    | ms ↓   |
| 2 A | None     |                |                  |        |        |
| 1 B | Platform | CenteringLong  | Fixed            | 250    | ms ↓   |
| 2 B | Platform | CenteringCross | Fixed            | 250    | ms ↑ ↓ |
| 3 B | Platform | Flip           | Fixed            | 300    | ms ↑ ↓ |
| 4 B | None     |                |                  | 500    | ms ↑ ↓ |
| 5 B | None     |                |                  |        |        |

Synchroniser les blocs A et B pour qu'ils démarrent en même temps.

**Simuler le Process**

nombre de pièce sur la plate-forme: 1

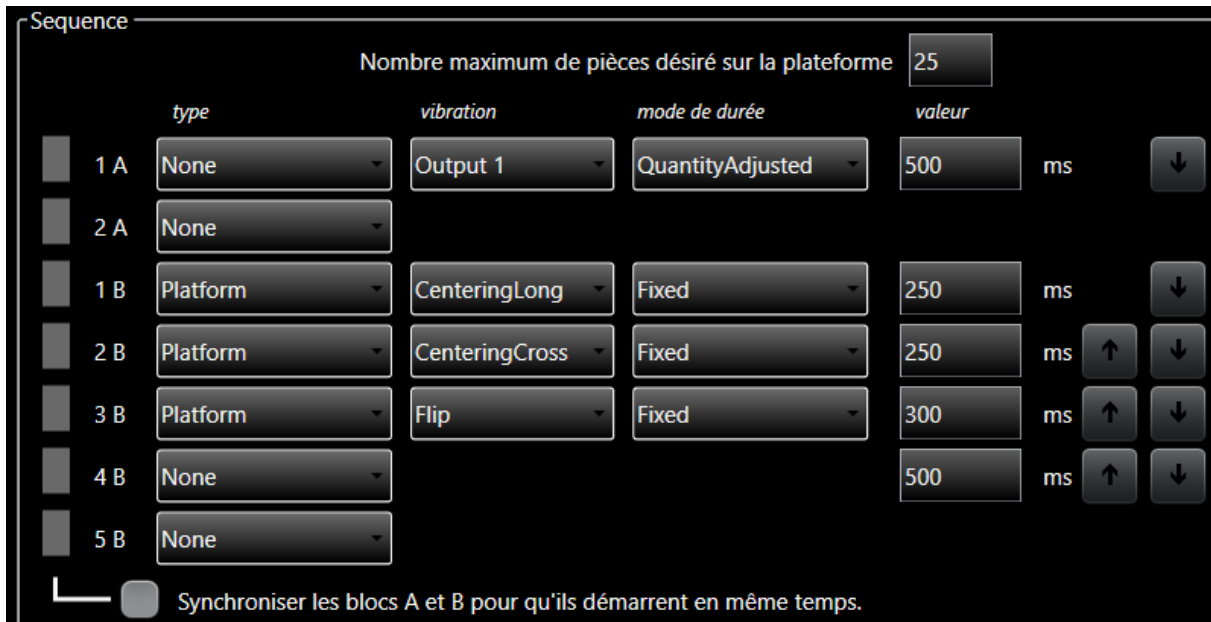
## 1 Panneau de gestion du processus



Cet écran vous permet de gérer votre processus (charger, enregistrer et charger la séquence par défaut).

| Contrôle                    | Description   |
|-----------------------------|---|
|                             | Ce bouton vous permet de charger un fichier de processus (*.fproc)  |
|                             | Ce bouton vous permet d'enregistrer votre processus courant dans un fichier (*.fproc)   |
| <b>Default Sequence</b><br> | En cliquant sur ce bouton, votre séquence courante sera écrasée et la séquence par défaut de votre Asycube sera chargée à la place. |

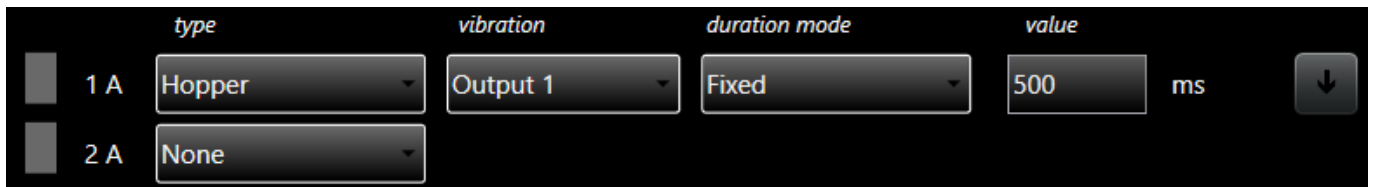
## 2 Panneau de gestion de séquence



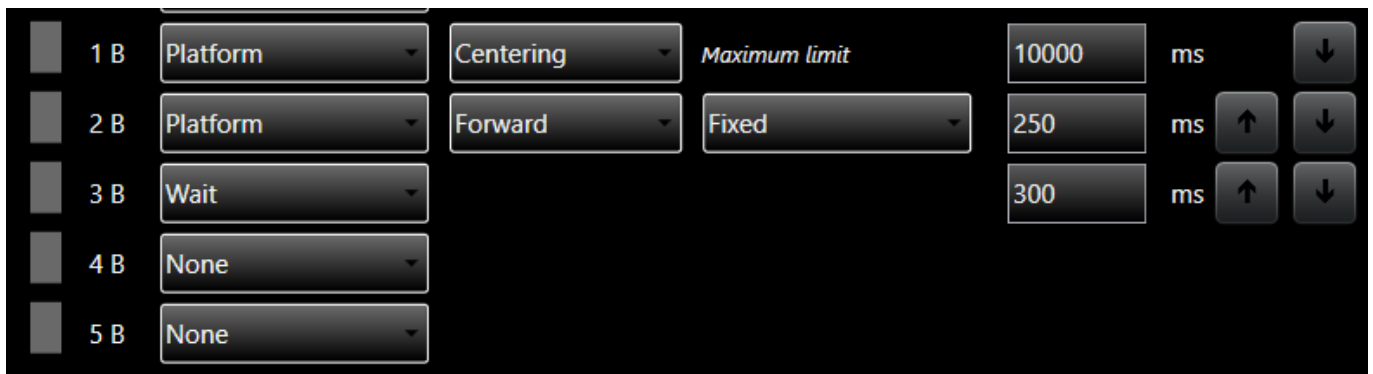
Ce panneau vous permet de configurer votre processus pour répondre à vos besoins.

Ces lignes de commande sont divisées en deux blocs A et B :

- Le bloc A est lié à la trémie, les types possibles sont Hopper (Trémie), Wait (Attente) et None (Aucun),



- Le bloc B est lié à la plate-forme, les types possibles sont Platform (Plate-forme), Wait (Attente) et None (Aucun).

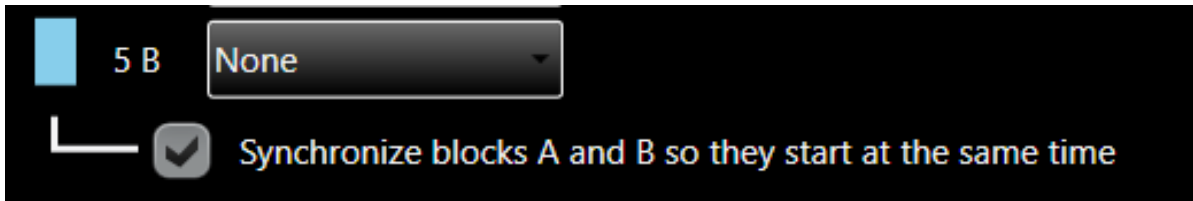


Vous pouvez utiliser les flèches à gauche pour commuter les lignes de commande vers le haut ou vers le bas au sein d'un même bloc (aucune commutation entre les blocs A et B n'est autorisée).

Enfin, une case à cocher vous permet d'activer ou de désactiver le mode synchronisé. Les indicateurs au début de

|         |   |            |
|---------|---|------------|
|         | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Process | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

chaque ligne change de couleur pour indiquer l'état du mode synchronisé  
(gris = désactivé ; coloré = activé).



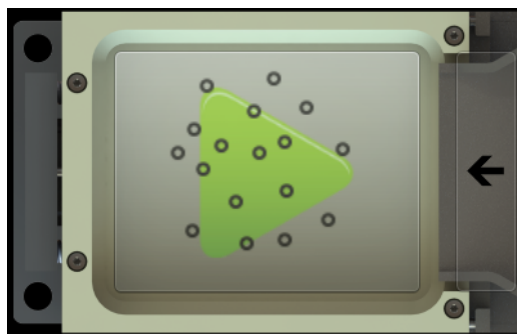
Dans ce mode, les blocs A et B seront démarrés en même temps et fonctionneront simultanément.

### 3 Panneau de simulation

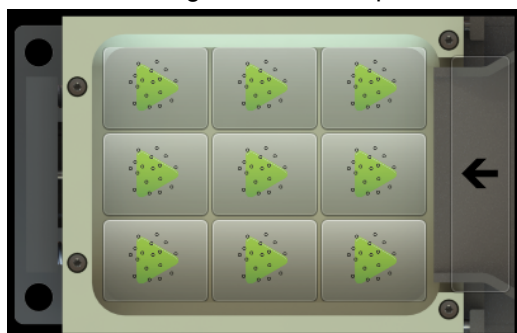


Ce groupe vous permet d'exécuter la séquence sélectionnée en fonction de certains paramètres :

- Si la séquence n'a pas de " centrage " (Centering) défini dans vibration, un seul bouton est affiché.



- Si la séquence a un " centrage " (Centering) défini dans vibration, neuf boutons sont affichés. Ils donnent des informations à la séquence sur la position des pièces sur la plateforme et vous permettent de tester la séquence avec différents agencements de pièces.



- Le nombre de pièces sur la plateforme est utile lors de l'utilisation d'une vibration avec un mode de durée " Ajustée à la quantité " (QuantityAdjusted) car l'Asycube va changer la durée de la vibration en fonction du nombre de pièces sur la plateforme. Comme pour les neuf boutons, il est utile de tester la séquence avec un grand nombre de pièces sur la plateforme.

## Console

Cette page ouvre l'accès au mode console. Elle permet d'exécuter des commandes manuellement.

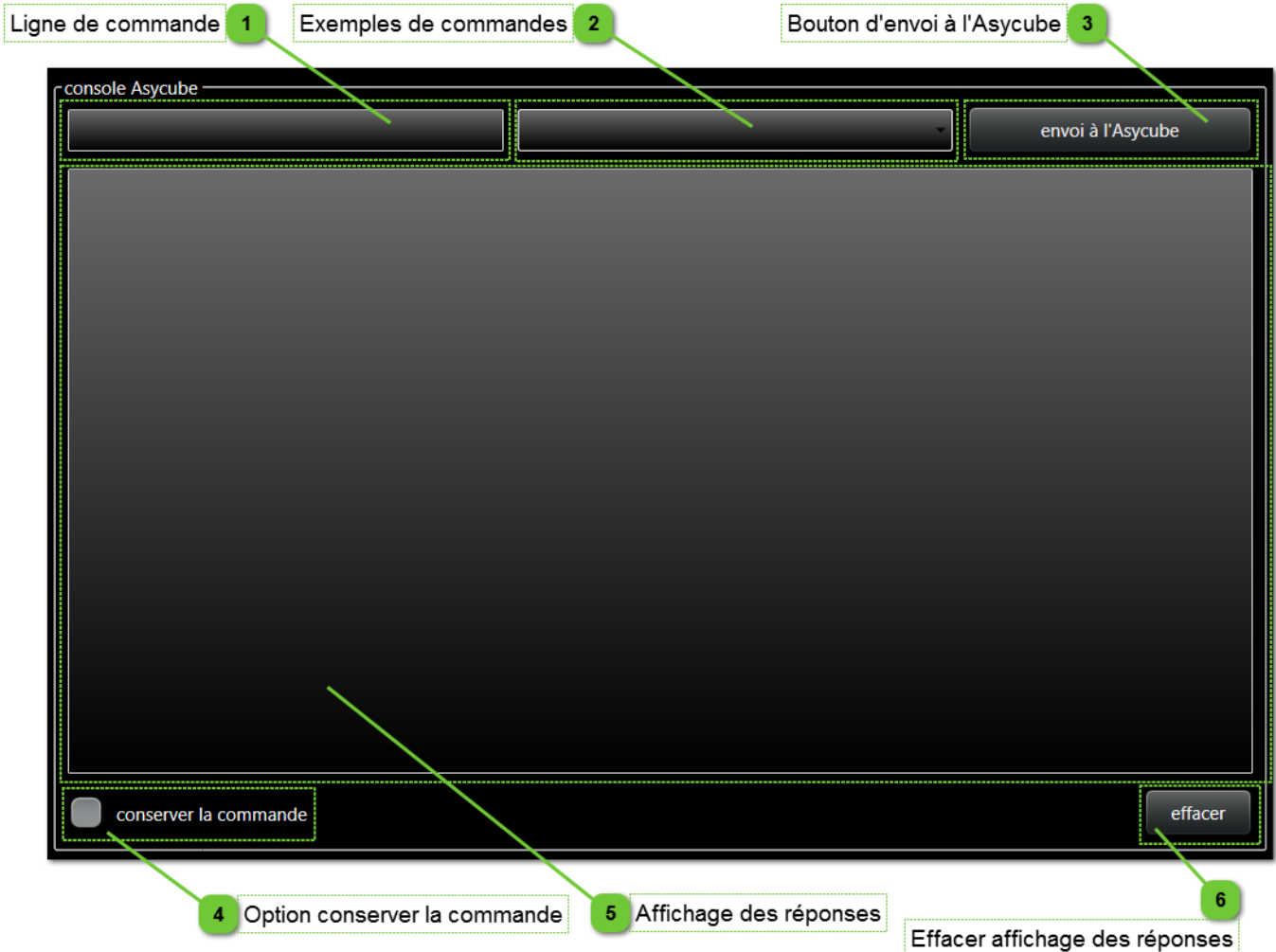




**NOTE :**  
Cette page est exploitable uniquement avec le niveau d'accès Intégrateur.



**NOTE :**  
Les commandes sont décrites dans le manuel d'utilisation de chaque Asycube.



## 1 Ligne de commande



Saisissez la commande dans la zone de texte.  
Utilisez les touches flèches pour rappeler les commandes exécutées précédemment.

## 2 Exemples de commandes

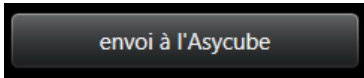


Cette liste présentes divers exemples de commandes. La commande sélectionnée s'affiche dans la ligne de commande. Il faut modifier les valeurs de certains paramètres avant d'exécuter la commande.



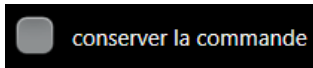
|         |   |            |
|---------|---|------------|
|         | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Console | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

### 3 Bouton d'envoi à l'Asycube



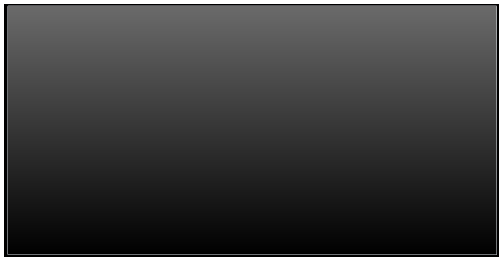
Ce bouton permet d'exécuter la commande.

### 4 Option conserver la commande



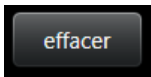
Cette case à cocher permet de conserver la ligne de commande après son exécution. Cette option permet d'exécuter plusieurs fois la même commande.

### 5 Affichage des réponses



Ce groupe affiche les réponses aux commandes exécutées.

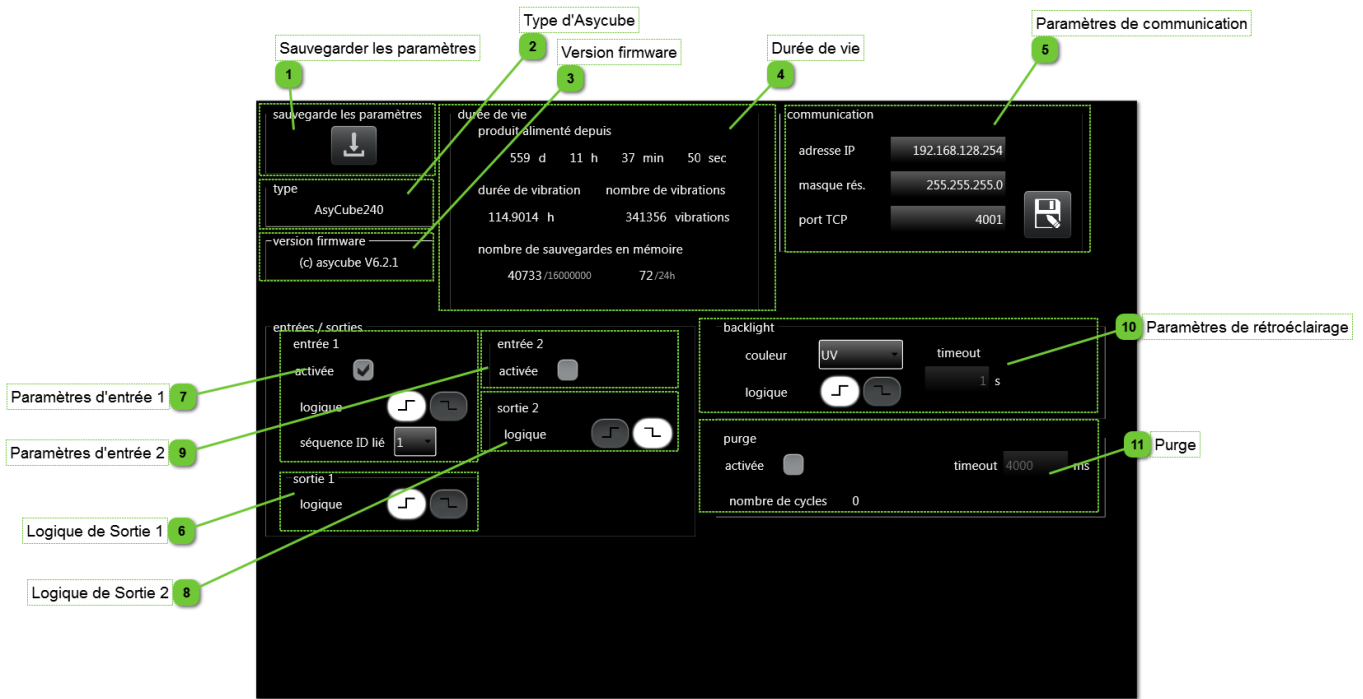
### 6 Effacer affichage des réponses



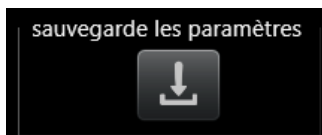
Ce groupe permet d'effacer l'affichage des réponses.

## Configuration

Cette page ouvre l'accès à la configuration de l'Asycube. Tous ces paramètres sont enregistrés dans le firmware de l'Asycube mais dans aucun fichier sur votre ordinateur.



### 1 Sauvegarder les paramètres



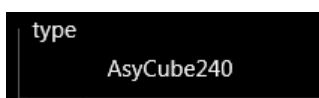
Ce bouton permet d'enregistrer les paramètres dans la mémoire flash de l'Asycube

#### IMPORTANT !



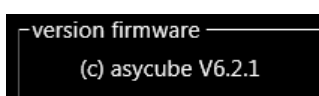
L'Asycube enregistre automatiquement les paramètres globaux toutes les 20 minutes. Si l'utilisateur appuie sur ce bouton pendant l'enregistrement automatique, le système affiche un message indiquant que l'enregistrement est impossible.

### 2 Type d'Asycube



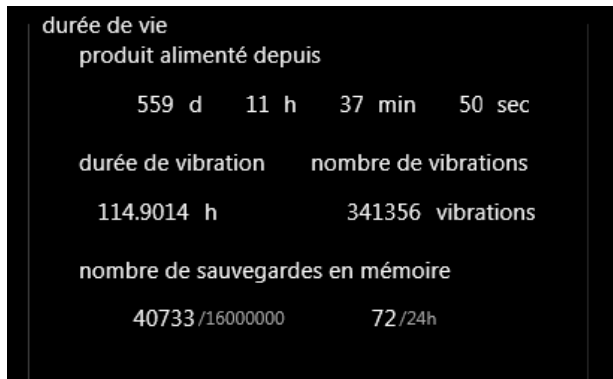
Ce groupe permet d'afficher le type d'Asycube. La valeur est lue dans le firmware de l'Asycube.

### 3 Version firmware






Ce groupe permet d'afficher la version du firmware.

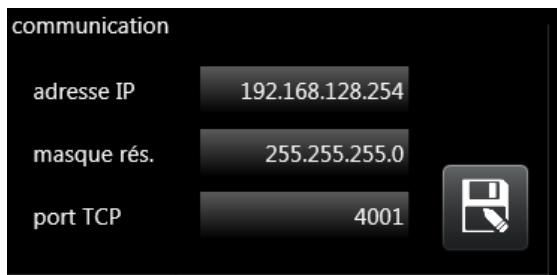
## 4 Durée de vie



Ce groupe permet d'afficher certaines informations sur la durée de vie de l'Asycube.

| Info                                    | Description  |
|---|--|
| <b>produit alimenté depuis</b>          | Indique la durée d'activité de l'Asycube (temps de marche).  |
| <b>durée de vibration</b>               | Indique le temps total de vibration de la plate-forme de l'Asycube.<br> <b>NOTE :</b><br><i>Cette valeur est disponible avec l'Asycube 240, l'Asycube 380, l'Asycube 530 et seulement à partir de la version 1.5.0 du firmware pour les autres Asycube.</i>  |
| <b>nombre de vibrations</b>             | Indique le nombre total de vibrations exécutées sur la plate-forme de l'Asycube.<br> <b>NOTE :</b><br><i>Cette valeur est disponible avec l'Asycube 240, l'Asycube 380, l'Asycube 530 et seulement à partir de la version 1.5.0 du firmware pour les autres Asycube.</i>  |
| <b>nombre de sauvegardes en mémoire</b> | Indique le nombre d'enregistrement de données dans la mémoire flash. Le premier nombre indique le total et le suivant indique la moyenne par jour.<br> <b>NOTE :</b><br><i>Ces valeurs sont disponibles avec l'Asycube 380 et l'Asycube 530, depuis la version 2.4.0 pour l'Asycube 240 et depuis la version 3.1.0 pour les Asycube 50 et 80.</i> |

## 5 Paramètres de communication



Ce groupe permet de modifier l'adresse IP, le masque de sous-réseau et le port tcp de l'Asycube. Cliquez sur le bouton pour appliquer les modifications.



### NOTE :

*Ce paramètre est visible uniquement pour les modèles Asycube 240, Asycube 380, Asycube 530 et d'autres modèles d'Asycube à partir du firmware version 3.0.0.*

*Si l' Asycube n'est pas en mode paramètres par défaut ( switch 1 en position OFF), les paramètres sont appliqués dans le firmware, le HMI se reconnecte automatiquement et la configuration du HMI est modifiée. L'interface ethernet de l'ordinateur n'est pas modifiée. Effectuez l'opération manuellement au besoin (si le nouveau sous-réseau est différent de l'actuel).*



*Si l'Asycube est en mode paramètres par défaut (switch 1 en position ON), les paramètres sont appliqués dans le firmware, mais le HMI reste connecté selon les paramètres par défaut et la configuration du HMI reste inchangée. L'interface ethernet de l'ordinateur n'est pas modifiée. Au redémarrage de l'Asycube sans le mode paramètres par défaut (switch 1 en position OFF), il faut configurer le HMI et si nécessaire modifier la configuration de l'interface ethernet de l'ordinateur.*

*Voir le Manuel d'instructions de l'Asycube pour plus d'explications.*

## 6 Logique de Sortie 1



Ce groupe permet de sélectionner la logique de la sortie digitale 1.



| Icône | Description   |
|-------|---|
|       | Logique positive, la sortie passe de 0 V à 24 V lors de son activation. |
|       | Logique négative, la sortie passe de 24 V à 0 V lors de son activation. |



### NOTE :

*Seul l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530 affichent ce paramètre.*

## 7 Paramètres d'entrée 1



Ce groupe permet de sélectionner la logique de l'entrée numérique 1 et la séquence liée à cette entrée.



| Icône | Description   |
|-------|---|
|       | Logique positive, la modification de l'entrée de 0 V à 24 V doit être détectée. |
|       | Logique négative, la modification de l'entrée de 24 V à 0 V doit être détectée. |

Le séquence ID lié sélectionné est exécuté quand un signal est détecté sur cette entrée.

Cette entrée peut être désactivée à volonté en cochant la case correspondante.



### NOTE :

Seul l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530 affichent ce paramètre.

## 8 Logique de Sortie 2



Ce groupe permet de sélectionner la logique de la sortie numérique 2.



| Icône | Description   |
|-------|---|
|       | Logique positive, la sortie passe de 0 V à 24 V lors de son activation. |
|       | Logique négative, la sortie passe de 24 V à 0 V lors de son activation. |

### NOTE :

Seul l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530 affichent ce paramètre.



Si vous avez un Asycube 240 et son système de purge, l'activation de l'option de purge grise automatiquement ces boutons.

## 9 Paramètres d'entrée 2



Ce groupe permet de sélectionner la logique de l'entrée numérique 2 et la séquence liée à cette entrée.



| Icône | Description   |
|-------|---|
|       | Logique positive, la modification de l'entrée de 0 V à 24 V doit être détectée. |
|       | Logique négative, la modification de l'entrée de 24 V à 0 V doit être détectée. |

Le séquence ID lié sélectionné est exécuté quand un signal est détecté sur cette entrée.

Cette entrée peut être désactivée à volonté en cochant la case correspondante.

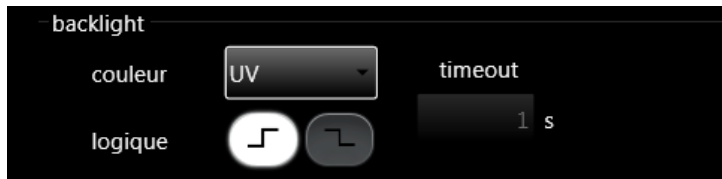
### NOTE :



*Seul l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530 affichent ce paramètre.*





*Si vous avez un Asycube 240 et son système de purge, l'activation de l'option de purge désactivera automatiquement cette entrée.*

## 10 Paramètres de rétroéclairage



Ce groupe permet de modifier les paramètres de rétroéclairage (backlight).



| Paramètre | Description   |
|-----------|---|
| couleur   | <p>La modification de ce paramètre permet d'enregistrer dans l'Asycube la couleur de rétroéclairage utilisée. Cette valeur permet d'adapter automatiquement l'affichage du HMI.</p> <p><b>NOTE :</b><br/>  Si aucune couleur n'est sélectionnée, les boutons de commutation disparaissent dans de nombreuses pages et la page backlight disparaît également.</p>   |
| logique   | <p>Ce paramètre permet de sélectionner la logique de l'entrée de synchronisation du rétroéclairage.</p> <p><b>NOTE :</b><br/>  Positive : 24 V sur l'entrée de synchronisation du rétroéclairage pour allumer le rétroéclairage.<br/> Négative : 0 V sur l'entrée de synchronisation du rétroéclairage pour allumer le rétroéclairage.</p>  |
| timeout   | <p>Cette valeur est le délai d'extinction automatique du rétroéclairage. Le rétroéclairage allumé à 100 % s'éteint automatiquement au terme de ce délai. Avec un rétroéclairage à 50 %, le délai d'extinction est le double de la valeur du paramètre.</p> <p><b>IMPORTANT !</b><br/>  Le délai d'extinction protège le rétroéclairage contre la surchauffe. Ne pas rallumer le rétroéclairage immédiatement après une extinction automatique et attendre le refroidissement du système.<br/> Le système ne doit pas rester allumé en permanence. Allumez le rétroéclairage uniquement pour une prise d'image puis éteignez-le immédiatement après l'acquisition de l'image.<br/> Cette protection est désactivée (délai d'extinction réglé sur 0) dans l'Asycube 240, l'Asycube 380 et l'Asycube 530 parce que le rétroéclairage peut rester allumé en permanence sans risque de dégradation.</p> <p><b>NOTE :</b><br/>  La présentation de ce paramètre est purement indicative et seul le fabricant peut en modifier le réglage.</p> |

## 11 Purge



Si vous possédez un Asycube qui prend en charge le système de purge Asyрил, cette zone est également visible sur cette page. Vous pouvez activer votre plateforme de purge avec cette option. Toutes les autres options sont réservées aux techniciens Asyрил.

## AsyView

Ce chapitre décrit les pages relatives à l'AsyView.

AsyView est le nom du logiciel utilisé par le Smartsight. Il a pour fonction de gérer les caméras et les Asycubes.

L'architecture de ce système a la granularité d'une machine :

Machine --> Cellules --> Modules --> Caméras et/ou Asycube



### NOTE :

L'ordre d'affichage des éléments est défini dans le fichier d'architecture de l'Asyview et est visible dans l'interface utilisateur.



### NOTE :

Pour plus d'explication sur l'architecture et les fonctionnalités de l'AsyView, voir la documentation spécifique SmartSight (Manuel de Programmation SmartSight).

## Liste des pages

|                                   |     |
|-----------------------------------|-----|
| Page principale .....             | 81  |
| Cellule.....                      | 83  |
| Module.....                       | 85  |
| Vision.....                       | 87  |
| Page d'accueil.....               | 88  |
| Live.....                         | 93  |
| Configuration d'image .....       | 96  |
| Calibration .....                 | 100 |
| Calibration pixels/mm.....        | 102 |
| Calibration des devices liés..... | 105 |
| Teaching.....                     | 108 |
| Calibration de process .....      | 114 |
| Asycube.....                      | 117 |

## Contrôles désactivés

Certains onglets, pages, boutons, zones de texte, etc peuvent être désactivés en fonction de l'état des paramètres suivants :

- État de la connexion de l'AsyView (désactivé si non connecté).
- Fonction impossible actuellement (une autre fonction est en cours).
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.



|         |   |            |
|---------|---|------------|
|         | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| AsyView | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

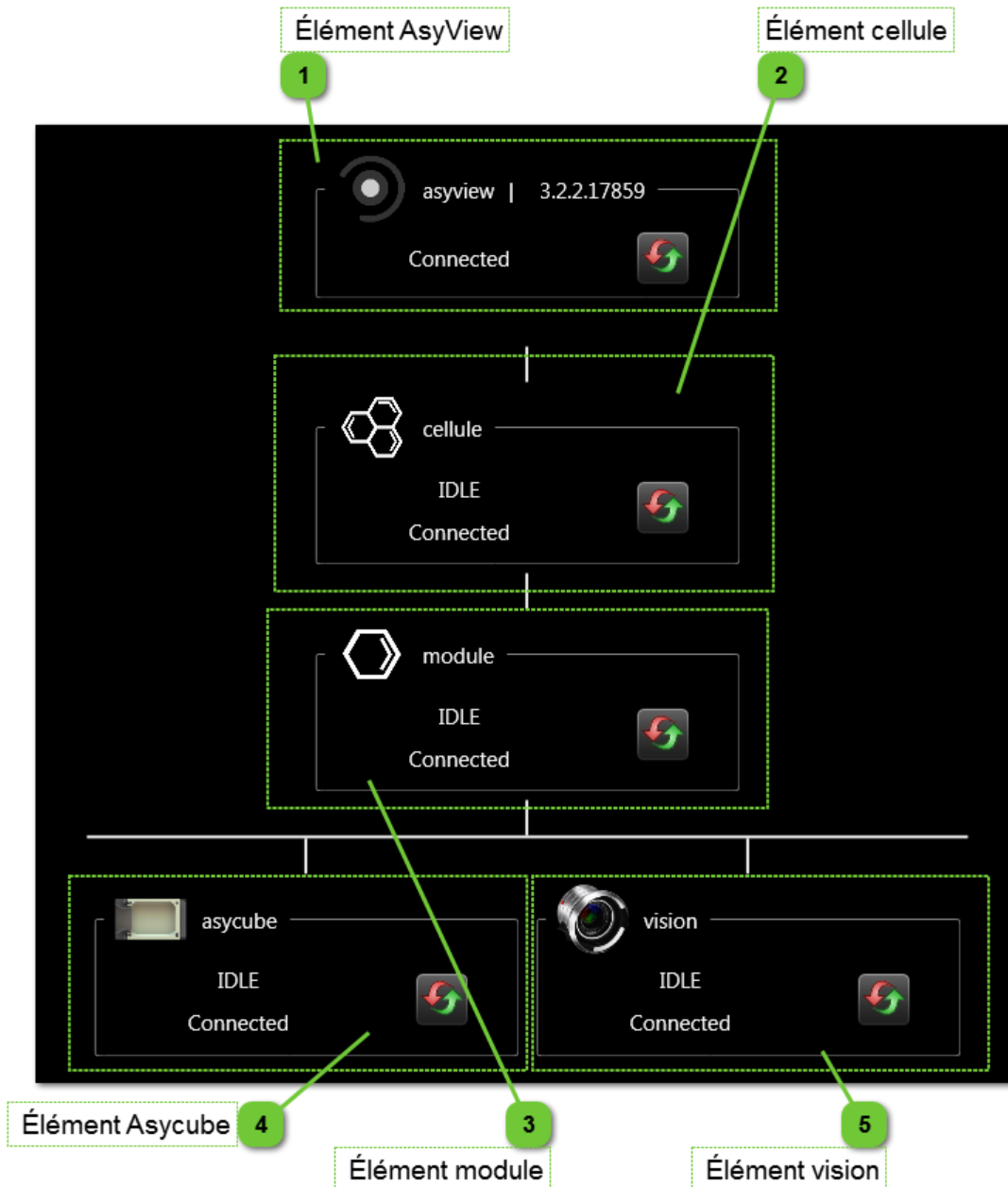
## Contrôles masqués

Certains pages, onglets, boutons, fenêtres de texte, etc peuvent être masqués en fonction des paramètres suivants :

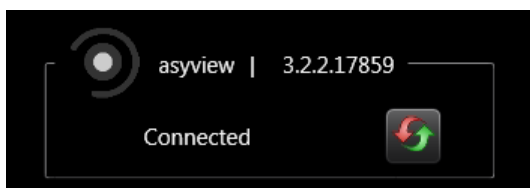
- L'architecture de l'AsyView ne comprend pas cet élément hardware (par exemple Caméra, Asycube, rétroéclairage, éclairage frontal, etc.).
- Option non valide pour le produit.
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

## Page principale

La page principale affiche l'architecture de l'AsyView et l'état de chacun des éléments inférieurs dans l'architecture. Un bouton de réinitialisation permet de réinitialiser chaque élément de l'AsyView.

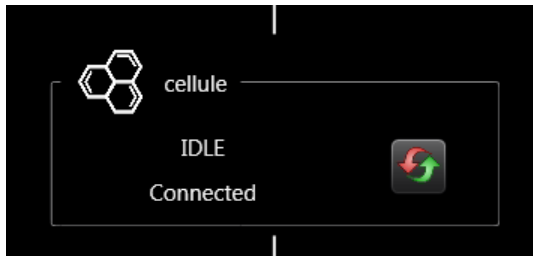


### 1 Élément AsyView



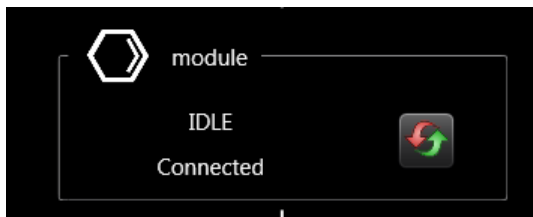
Cette fenêtre indique l'état de l'AsyView dans son ensemble et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser entièrement l'AsyView.

## 2 Élément cellule



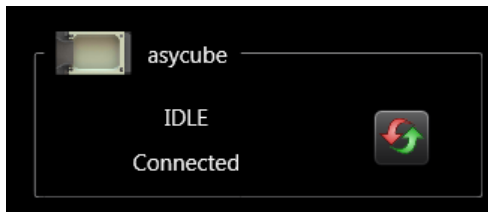
Cette fenêtre indique l'état d'une cellule et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser la cellule et tous les éléments inférieurs dans l'architecture.

## 3 Élément module



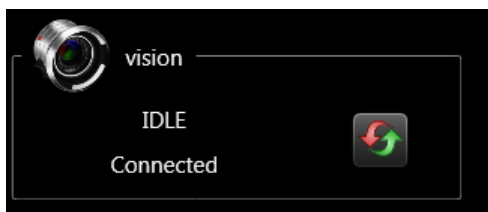
Cette fenêtre indique l'état d'un module et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser le module et tous les éléments inférieurs dans l'architecture.

## 4 Élément Asycube



Cette fenêtre indique l'état d'un Asycube et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser l'Asycube.

## 5 Élément vision



Cette fenêtre indique l'état d'une vision et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser la vision.

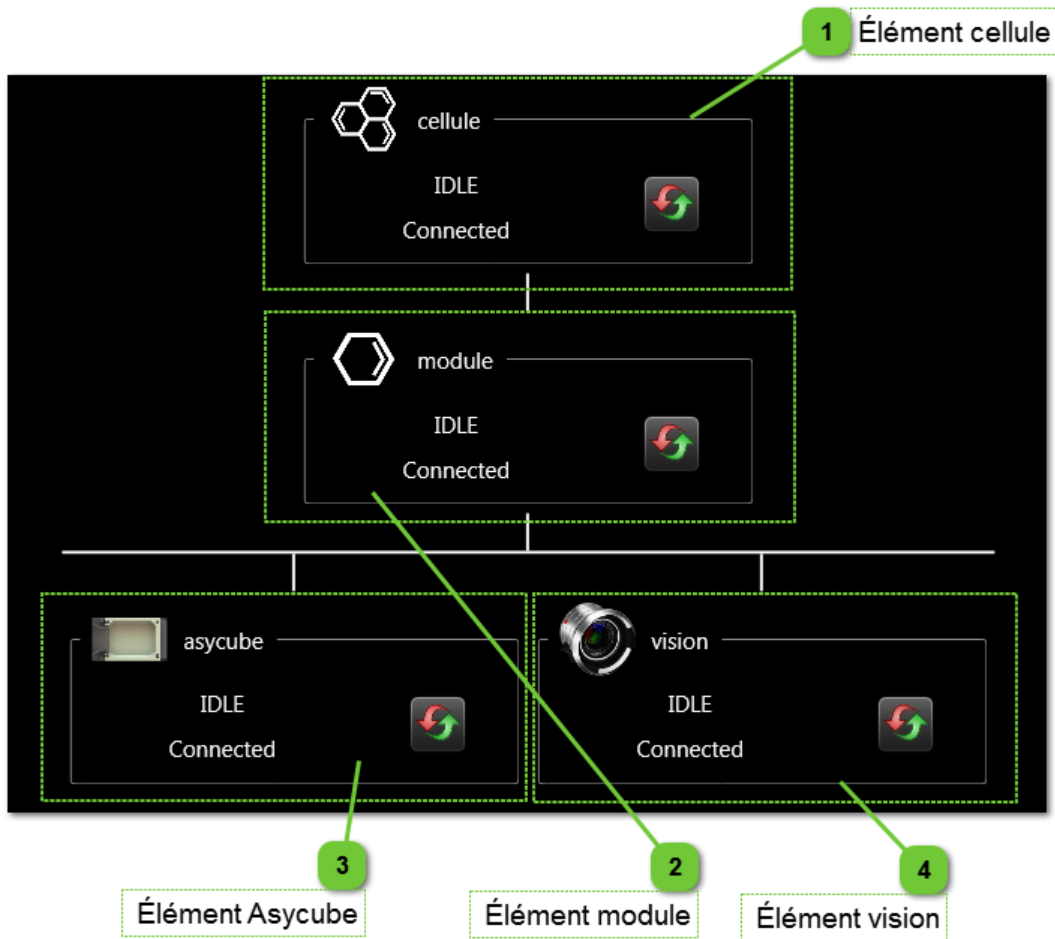
## Cellule

La page 'Cellule' affiche l'architecture d'une cellule dans l'AsyView et l'état de chacun des éléments inférieurs dans l'architecture. Un bouton de réinitialisation permet de réinitialiser chaque élément de la cellule.



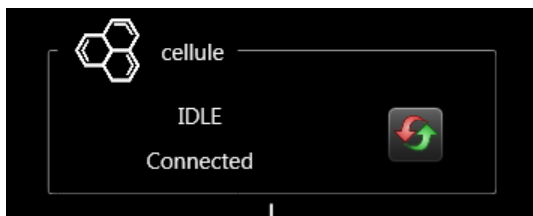
**NOTE :**

*Cette page est disponible uniquement si l'architecture AsyView contient plus d'une cellule.*



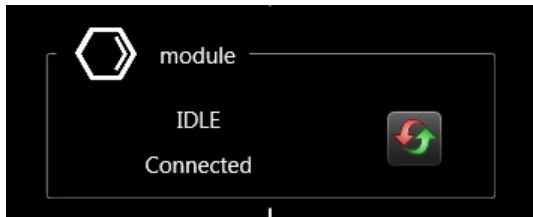
1

### Élément cellule



Cette fenêtre indique l'état d'une cellule et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser la cellule et tous les éléments inférieurs dans l'architecture.

## 2 Élément module



Cette fenêtre indique l'état d'un module et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser le module et tous les éléments inférieurs dans l'architecture.

## 3 Élément Asycube



Cette fenêtre indique l'état d'un Asycube et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser l'Asycube.

## 4 Élément vision



Cette fenêtre indique l'état d'une vision et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser la vision.

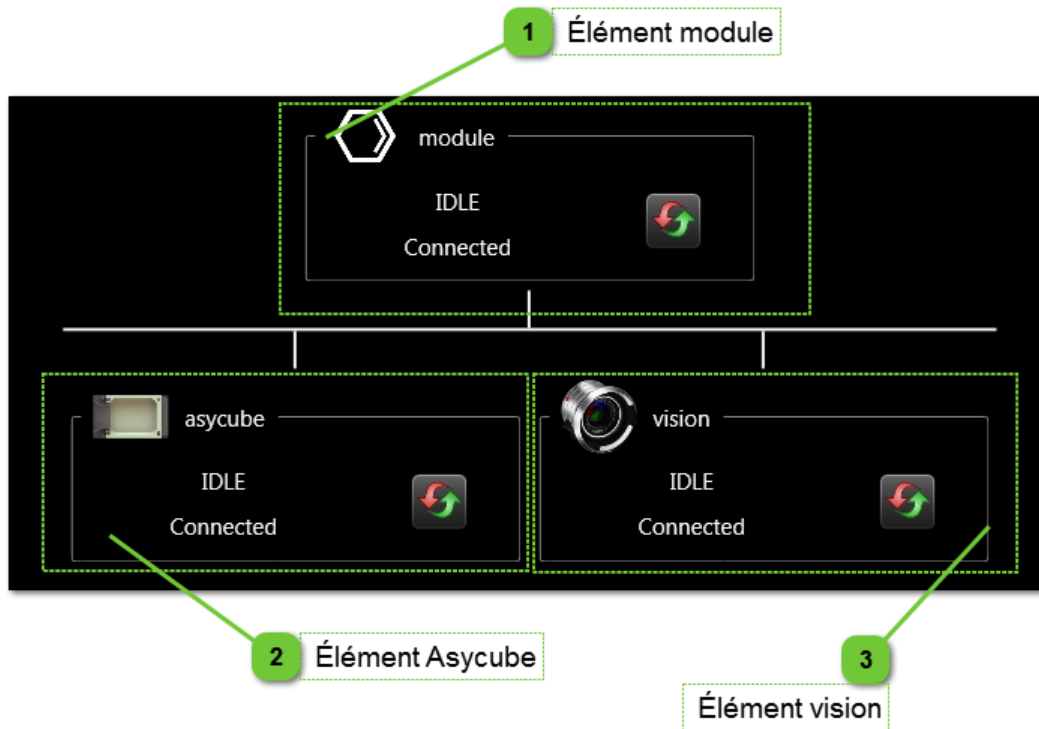
## Module

La page Module affiche l'architecture d'un module dans une cellule de l'AsyView ainsi que l'état de chaque élément inférieur dans l'architecture. Un bouton de réinitialisation permet de réinitialiser chaque élément du module.

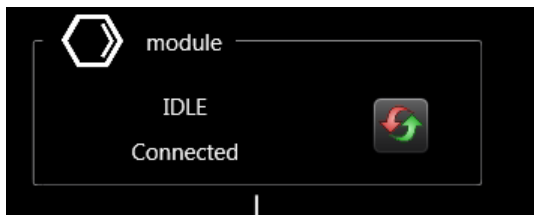


**NOTE :**

*Cette page est disponible uniquement si l'architecture contient plus d'un module.*

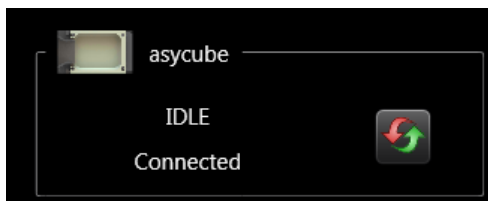


### 1 Élément module



Cette fenêtre indique l'état d'un module et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser le module et tous les éléments inférieurs dans l'architecture.

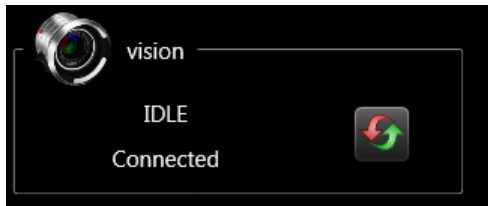
### 2 Élément Asycube



Cette fenêtre indique l'état d'un Asycube et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser l'Asycube.

|        |   |            |
|--------|---|------------|
|        | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Module | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

### 3 Élément vision



Cette fenêtre indique l'état d'une vision et l'état de sa connexion. Le bouton de réinitialisation permet de réinitialiser la vision.

|        |   |            |
|--------|---|------------|
|        | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Vision | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Vision

Ce chapitre décrit les pages relatives à la partie vision de l'AsyView.

### Liste des pages

|                                    |     |
|------------------------------------|-----|
| Page d'accueil .....               | 88  |
| Live .....                         | 93  |
| Configuration d'image .....        | 96  |
| Calibration .....                  | 100 |
| Calibration pixels/mm .....        | 102 |
| Calibration des devices liés ..... | 105 |
| Teaching .....                     | 108 |
| Calibration de process .....       | 114 |

### Contrôles désactivés

Certains pages, onglets, boutons, zones de texte, etc. peuvent être désactivées en fonction des paramètres suivants :

- L'état de la connexion de la partie vision de l'AsyView (désactivé si non connectée).
- Fonction impossible actuellement (une autre fonction est en cours)
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

### Contrôles masqués

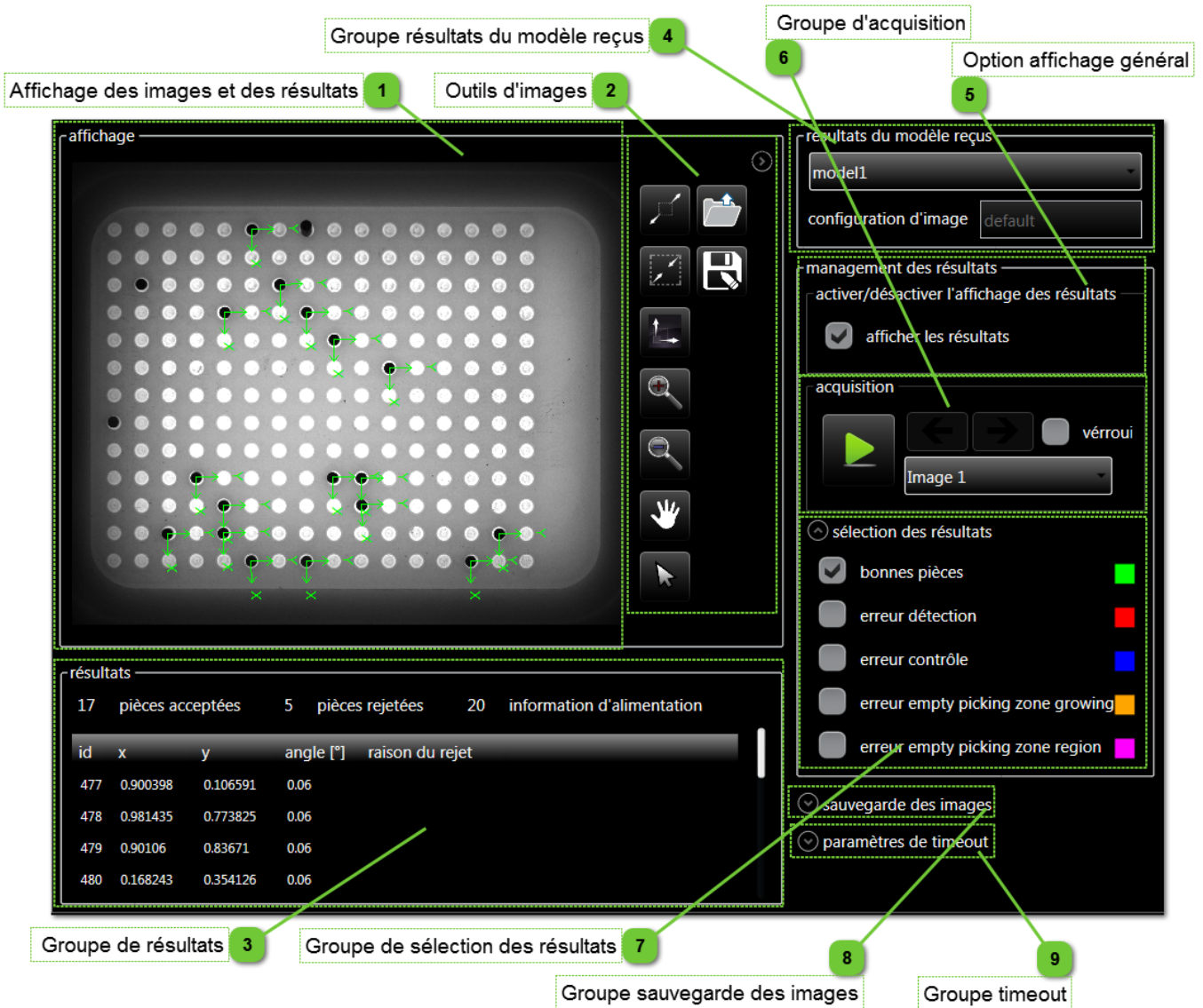
Certains pages, onglets, boutons, fenêtres de texte, etc peuvent être masqués en fonction des paramètres suivants :

- L'architecture de l'AsyView ne comprend pas cet élément hardware (par exemple rétroéclairage, éclairage frontal, etc.).
- Option non valide pour le produit.
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

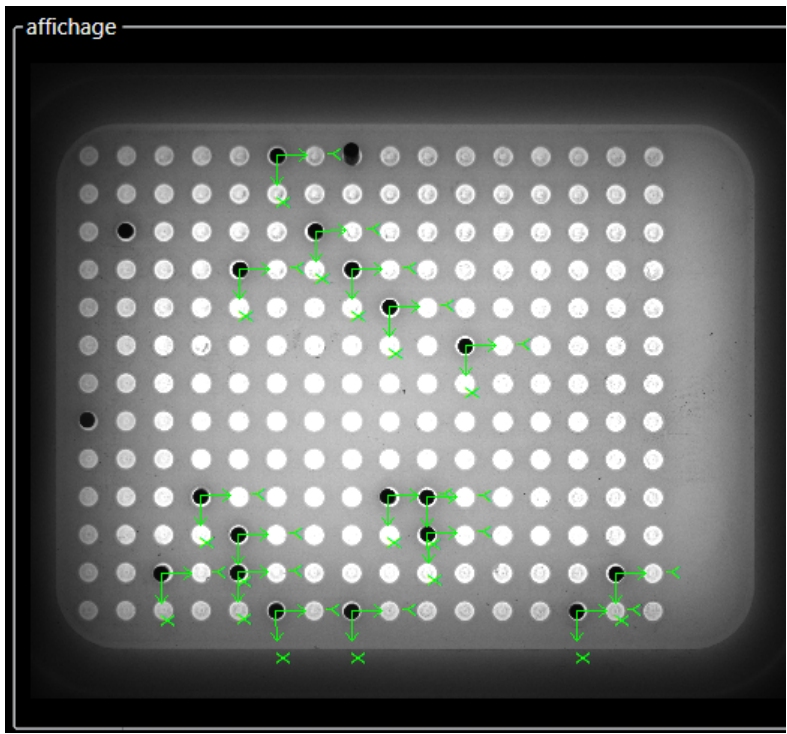


## Page d'accueil

La page d'accueil ouvre l'accès aux résultats d'analyse de la vision et à la commande d'acquisition et d'analyse. Certains paramètres permettent de sélectionner le type de résultats qui doivent être affichés.

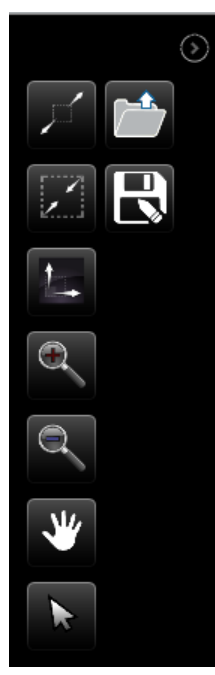


## 1 Affichage des images et des résultats



Cette zone affiche les images reçues de l'AsyView ainsi que les résultats selon ce qui est sélectionné dans le groupe de sélection de résultats.

## 2 Outils d'images



Cette zone permet d'accéder aux options de navigation dans l'image (zoom +/-, mouvement, ajuster image, etc.).

### 3 Groupe de résultats

| id  | x        | y        | angle [°] | raison du rejet |
|-----|----------|----------|-----------|-----------------|
| 477 | 0.900398 | 0.106591 | 0.06      |                 |
| 478 | 0.981435 | 0.773825 | 0.06      |                 |
| 479 | 0.90106  | 0.83671  | 0.06      |                 |
| 480 | 0.168243 | 0.354126 | 0.06      |                 |

Ce groupe affiche la liste des bonnes pièces détectées et/ou des pièces rejetées en fonction des options sélectionnées dans le groupe de sélection des résultats.

Le système permet de sélectionner un résultat dans la liste et de n'avoir que sa représentation sur l'image. Il est possible de sélectionner plusieurs résultats.

L'écran affiche quelques informations supplémentaires :

- nombre de pièces acceptées qui est la quantité totale de bonnes pièces détectées.
- nombre de pièces rejetées qui est la quantité totale de pièces refusées.
- l'information d'alimentation est le nombre de pièces trouvées par l'outil "feeding information".



**NOTE :**

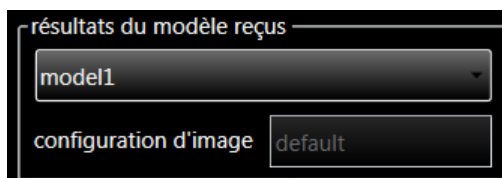
*Quand un ou plusieurs résultats sont sélectionnés, cliquez sur une case à cocher dans le groupe de sélection des résultats pour afficher à nouveau tous les résultats.*

**NOTE :**



*Les positions de pièces acceptées et refusées ne sont généralement pas données dans la même unité. Seules les positions des pièces acceptées sont converties par le processus de calibration (pour gagner du temps), donc les positions des pièces refusées sont toujours données dans l'unité d'affichage de l'espace de travail au lieu de l'unité de calibration du processus (si l'affichage est calibré en mm, les positions des pièces refusées sont données en millimètres, sinon les positions des pièces refusées sont données en pixels).*

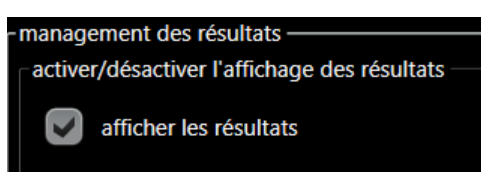
### 4 Groupe résultats du modèle reçus



Ce groupe permet de sélectionner les résultats du modèle à afficher. La liste déroulante est remplie lors de la réception des résultats.

Le champ de configuration d'image indique la configuration d'image employée pour l'analyse.

### 5 Option affichage général



Cet affichage permet d'activer ou de désactiver l'affichage de tous les résultats.

## 6 Groupe d'acquisition

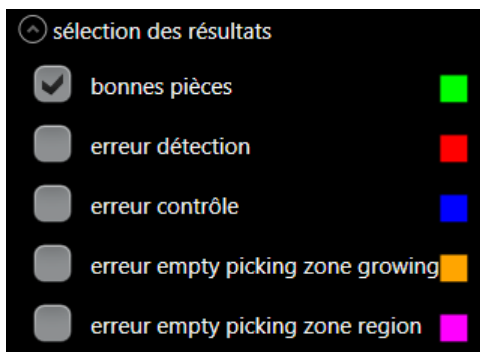


Ce groupe concerne l'acquisition et l'analyse des images. Cliquez sur le bouton de lecture pour réaliser une acquisition et une analyse de tous les modèles.

La liste déroulante et les boutons fléchés permettent de sélectionner l'image à afficher (i.e. image prise avec le rétroéclairage ou image prise avec l'éclairage frontal).

La case à cocher permet de verrouiller l'affichage sur l'image sélectionnée (cochez la case quand l'écran affiche l'image requise).

## 7 Groupe de sélection des résultats



Ce groupe permet de sélectionner le type de résultats à afficher à l'écran et dans la liste de résultats.

## 8 Groupe sauvegarde des images

▼ sauvegarde des images

Cet expandeur permet d'accéder à la fonction de sauvegarde des images.



La case à cocher activée permet d'activer/de désactiver la sauvegarde des images avec les paramètres ci-dessous. La sauvegarde est réalisée à la fin de l'analyse.

Le "nombre d'analyses" indique le nombre d'images à sauvegarder. La sauvegarde s'arrêtera lorsque le nombre sera atteint. La case à cocher représentant le symbole de l'infini permet de sauvegarder les images jusqu'à une désactivation manuelle.

Le chemin du dossier de sauvegarde peut être spécifié. Il s'agit toujours d'un chemin sur l'ordinateur de l'Asyview, y compris si le HMI est installé sur l'ordinateur du client.

3 formats d'image sont sélectionnables :

- JPEG : images légères avec résultats.
- BPM : images haute qualité sans résultats.
- TOUTES : JPEG et BMP.

Le bouton "sauvegarder les dernières images" permet, à tout moment, de sauvegarder les dernières images encore en mémoire. Il est utile de sauvegarder les images lorsqu'un problème survient et que la sauvegarde n'a pas été activée. Les paramètres utilisés pour cette sauvegarde sont ceux ci-dessus.



### NOTE:

*Le nombre d'images qui peuvent être sauvegardées est limité à 1000 fichiers JPEG et 100 fichiers BMP.*

### IMPORTANT !

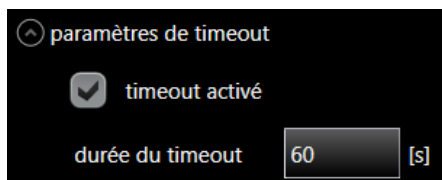


*La sauvegarde des images entraîne l'écriture de beaucoup de données sur le disque SSD. Par conséquent, utilisez cette fonction avec discernement afin de ne pas user le disque SSD prématurément.*

## 9 Groupe timeout

▼ paramètres de timeout

Cet expandeur permet d'accéder à la fonction de timeout.



La case à cocher permet de décider si un timeout est nécessaire. Les champs permettent d'entrer la durée de timeout.

Ce délai indique la limite de durée maximale pendant laquelle aucune bonne pièce n'est détectée.

### NOTE :

*Le système vibre, capture une image et analyse l'image jusqu'à la détection d'une pièce ou jusqu'à l'expiration du délai programmé.*



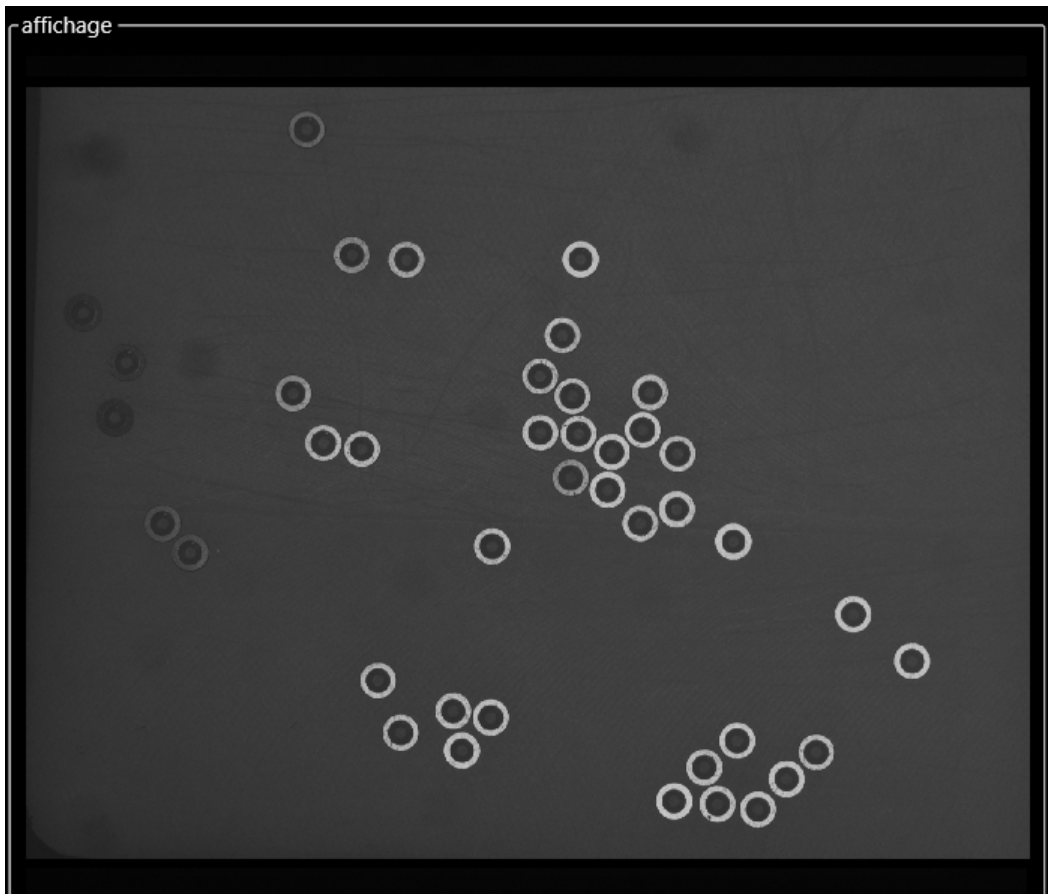
*Quand cette fonction est désactivée, le système poursuit indéfiniment la recherche des pièces jusqu'à l'arrêt manuel par l'opérateur.*

# Live

La page live active la fonctionnalité live et les paramètres d'orientation de l'image.



## 1 Affichage



Cette zone affiche des images reçues depuis l'AsyView.

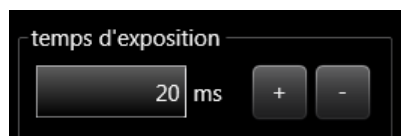
## 2 Outils d'images



Cette zone permet d'accéder aux options de navigation dans l'image (zoom +/-, mouvement, ajuster image, etc.).

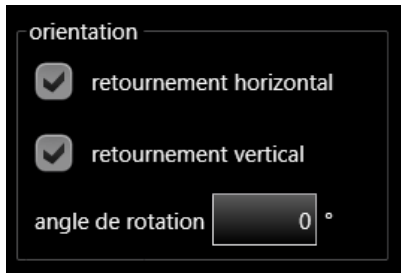
Le bouton d'exécution en boucle permet d'activer et de désactiver le mode live. L'état du mode live est affiché à droite de ce groupe.

## 3 Groupe temps d'exposition



Cet affichage permet de modifier le temps d'exposition en mode live.

#### 4 Groupe paramètres d'orientation



Ce groupe définit l'orientation de l'image.



**NOTE :**

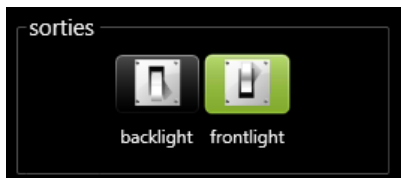
*Ces paramètres doivent être réglés au début du paramétrage de la machine.*



**IMPORTANT :**

*Chaque modification de ces paramètres annule les calibrations et les recettes.*

#### 5 Groupe d'éclairages



Ce groupe commande l'allumage et l'extinction des éclairages.



|                       |   |            |
|-----------------------|---|------------|
|                       | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Configuration d'image | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Configuration d'image

La page configuration d'image contient les paramètres de configuration d'image et de région d'image.



Cette configuration sert uniquement aux configurations complexes telles que :

- Une caméra pour deux Asycube
- Deux pièces sur le même Asycube
- Deux caméras sur un Asycube

Le paramètre région d'image définit une région d'acquisition (x min, y min, largeur et hauteur) et ce paramètre règle la caméra.

Une configuration d'image contient le nom de la région d'image à utiliser et indique l'Asycube sur lequel la caméra est installée.

Chaque configuration d'image comprend un process d'analyse pour une pièce (donc un apprentissage de vision appelé teaching).

La configuration standard (une caméra recherchant une pièce sur un Asycube) comprend :

- une région d'image par défaut en résolution complète appelée "défaut".
- une configuration d'image par défaut utilisant la région d'image et l'Asycube appelée "défaut".

Pour la caméra de contrôle :

- Modifier la configuration d'image par défaut en supprimant les devices Asycube liés dans la configuration d'image par défaut.



**NOTE :**

*Cette page est exploitable uniquement avec le niveau d'accès Intégrateur.*

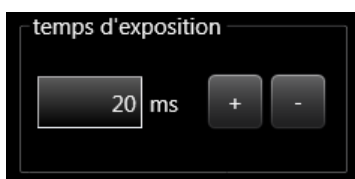


## 1 Affichage



Cette zone affiche les images reçues depuis l'AsyView.

## 2 Temps d'exposition



Cet affichage permet de modifier le temps d'exposition pour le test de configuration d'image.

## 3 Groupe configuration d'image



Ce groupe permet de sélectionner la configuration d'image à modifier. Si l'option de nouvelle configuration est sélectionnée dans la liste déroulante, une zone de texte apparaît pour la saisie du nom de la nouvelle configuration d'image.

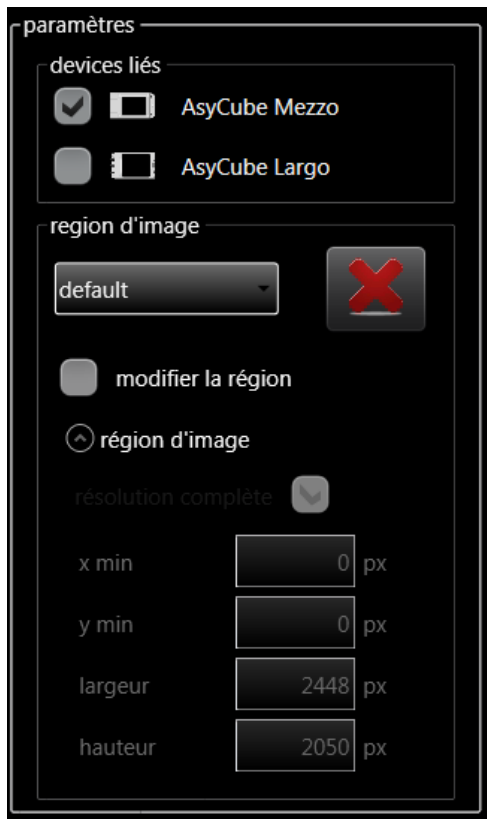
Le bouton permet d'effacer la configuration d'image sélectionnée ou d'en ajouter une nouvelle lorsque cette option est activée dans la liste déroulante.



### NOTE :

La configuration d'image « défaut » ne peut pas être supprimée.

## 4 Groupe paramètres



Ce groupe permet de modifier la configuration d'image.



La zone devices liés permet de sélectionner les devices liés à utiliser dans la configuration d'image sélectionnée (la liste est automatiquement adapté en fonction de l'architecture de l'AsyView).

La zone région d'image permet de sélectionner une région d'image.

Si l'option de nouvelle région est sélectionnée dans la liste déroulante, une zone de texte apparaît pour la saisie du nom de la nouvelle région d'image.

Le bouton permet d'effacer la région d'image sélectionnée ou d'en ajouter une nouvelle lorsque cette option est activée dans la liste déroulante.

Les valeurs de la région d'image sont modifiables. Il faut décocher la case résolution complète pour pouvoir modifier les valeur x min, y min, largeur et hauteur.



### NOTE :

*Ces paramètres doivent être réglés au début du paramétrage de la machine.*



### NOTE :

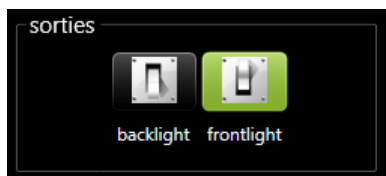
*La région d'image par défaut ne peut pas être supprimée.*

### IMPORTANT :



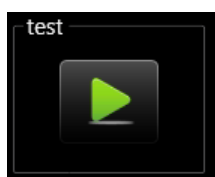
*Chaque modification de configuration d'image ou de région d'image annule les calibrations et les recettes. La meilleure façon de modifier les recettes existantes est de créer au besoin une nouvelle configuration d'image ou région d'image.*

## 5 Groupe d'éclairages



Ce groupe commande l'allumage et l'extinction des éclairages.

## 6 Bouton de test



Ce bouton commande l'acquisition d'une nouvelle image avec la configuration d'image et la région d'image sélectionnées.

|             |   |            |
|-------------|---|------------|
|             | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Calibration | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Calibration

La page de calibration ouvre l'accès à la calibration d'image.



Cette page propose deux types de calibration :

### 1. Calibration des devices liés

Le but de cette calibration est d'adapter le champ de vision de la caméra (en fonction de la résolution de celle-ci) à l'espace de travail normalisé de l'Asycube (valeurs en X et Y entre -1 et +1).

Le tableau (rempli automatiquement en configuration standard) indique la correspondance entre la caméra et l'Asycube. Le bouton dans l'écran permet d'indiquer l'emplacement de la trémie par rapport à l'orientation de la caméra. Cliquez au besoin sur ce bouton pour modifier automatiquement les valeurs contenues dans le tableau.

En présence d'une configuration complexe, il faut remplir le tableau manuellement.

Les paramètres de cette calibration sont expliqués en page [Calibration des devices liés](#).

### 2. Calibration pixels/mm

Le but de cette calibration est d'adapter le champ de vision de la caméra à l'unité de mesure normalisée qui est le mm. Cette fonction exécute automatiquement la calibration des devices liés.

Seuls les paramètres de la calibration sont nécessaire pour ce type de calibration. Ces paramètres sont expliqués en page [Calibration Pixels/mm](#).



**NOTE :**

*Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien ou supérieur, mais le niveau d'accès Intégrateur est nécessaire pour en modifier les paramètres.*



**NOTE :**

*Chaque configuration d'image est dotée de calibrations propres. La calibration du feeder ne peut pas être sélectionnée si aucun feeder n'est sélectionné comme device associé dans la configuration d'image courante.*



**NOTE :**

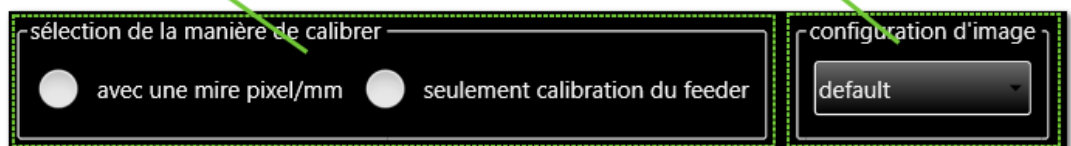
*Pour fonctionner le système nécessite au minimum une calibration du feeder.*

Groupe sélection de calibration

1

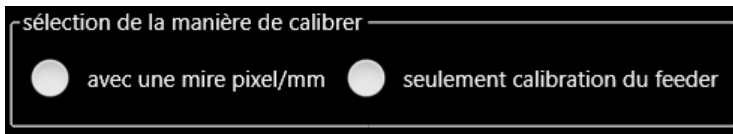
Groupe configuration d'image

2



|             |   |            |
|-------------|---|------------|
|             | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Calibration | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 1 Groupe sélection de calibration



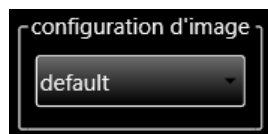
Ce groupe permet de sélectionner un type de calibration.



**NOTE :**

*L'option "seulement calibration du feeder" est activée uniquement pour une caméra liée à un Asycube. Elle est désactivé par exemple, pour une caméra de contrôle.*

## 2 Groupe configuration d'image



Ce groupe permet de sélectionner la configuration d'image à calibrer.

La liste déroulante n'est pas visible si une seule configuration d'image est disponible.

## Calibration pixels/mm

La calibration pixels/mm permet de calibrer la caméra en mm à l'aide d'une mire de calibration.



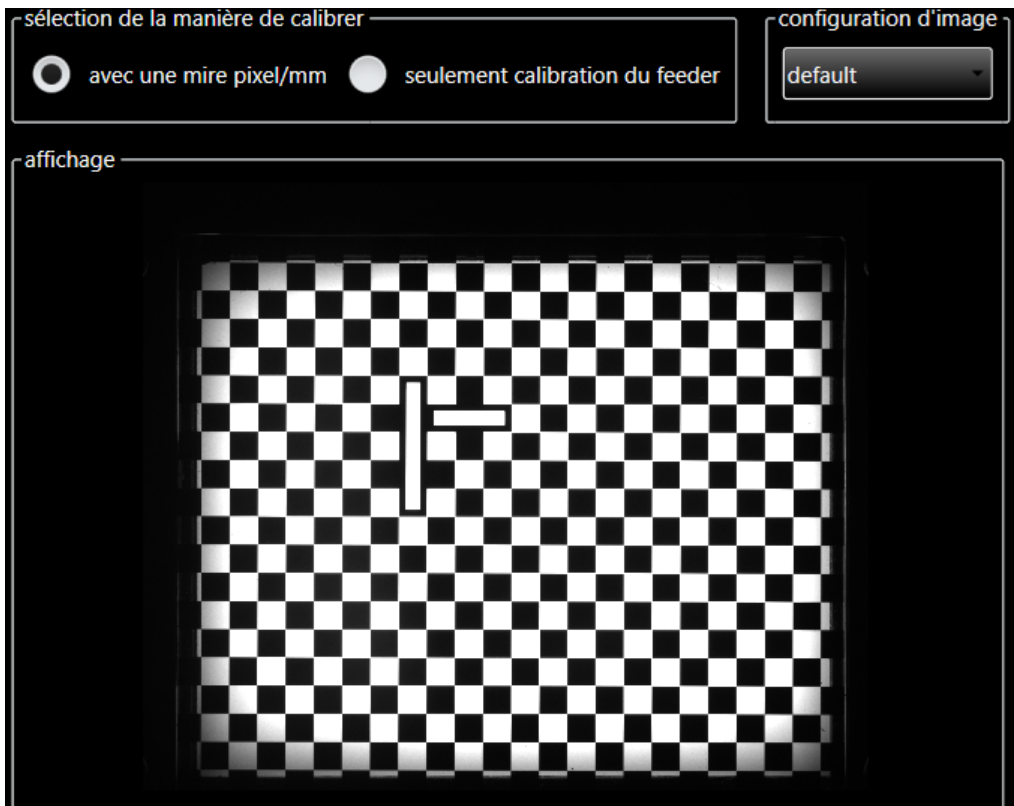
**NOTE :**

Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien ou supérieur.

The screenshot shows the HMI calibration interface with the following components and callouts:

- 1 Affichage**: Points to the 'affichage' section containing a checkerboard calibration target.
- 2 Outils d'images**: Points to the image tool bar at the bottom of the checkerboard area.
- 3 Groupe de paramètres de calibration**: Points to the 'paramètres' section on the right, which includes:
  - selection de la manière de calibrer:  avec une mire pixel/mm,  seulement calibration du feeder
  - configuration d'image: default
  - paramètres:
    - tile size X: 2 mm
    - tile size Y: 2 mm
    - temps d'exposition: 5 ms
    - sorties:  backlight,  frontlight
- 4 Groupe calibration**: Points to the 'calibration' section on the right, which includes:
  - calibration:  (target icon)
  - résultats:
    - état: *calibré*
    - RMS Error: 0.272892

## 1 Affichage



Cette zone affiche les images transmises par la caméra pour la calibration.

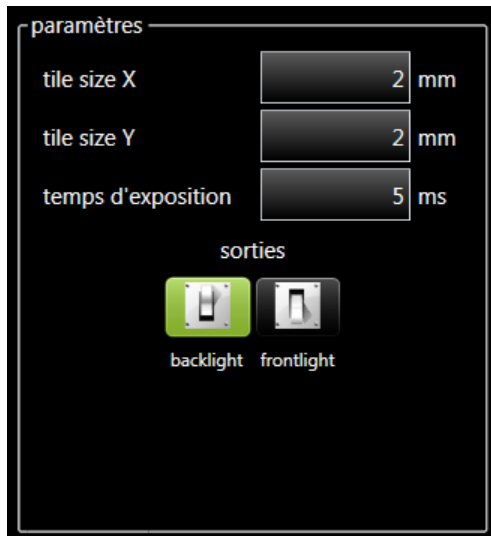
## 2 Outils d'images



Cette zone permet d'accéder aux options de navigation dans l'image (zoom +/-, mouvement, ajuster image, etc.).



### 3 Groupe de paramètres de calibration



Ce groupe permet de configurer la calibration.

Les paramètres sont les suivants :



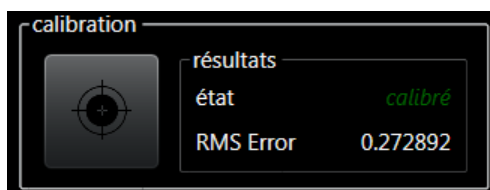
| Paramètre          | Description  | Valeur par défaut<br>(Asycube 50 - 80 - 240) |
|--------------------|--|--|
| tile size x        | Saisissez l'écart entre les éléments de la mire de la calibration. Ce réglage définit la taille dans l'axe X des carrés (tiles) sur une mire de type échiquier. Par contre c'est l'espacement du centre des points dans l'axe X pour une mire avec un nuage de points. | 2mm - 2mm - 6mm                              |
| tile size y        | Saisissez l'écart entre les éléments de la mire de la calibration. Ce réglage définit la taille dans l'axe Y des carrés (tiles) sur une mire de type échiquier. Par contre c'est l'espacement du centre des points dans l'axe Y pour une mire avec un nuage de points. | 2mm - 2mm - 6mm                              |
| temps d'exposition | Temps d'exposition de la calibration en fonction de la puissance de l'éclairage utilisé.   | 20 ms  |



**NOTE :**

Pour plus d'explications sur les paramètres de calibration, voir la documentation Cognex sur le site web Cognex.

### 4 Groupe calibration



Le groupe permet d'effectuer la calibration et d'accéder aux résultats de ce processus.



**NOTE :**

Le résultat de calibration "RMS Error" indique la valeur moyenne de l'erreur de calibration. L'unité est donnée dans l'unité de calibration de base de l'espace de travail. Dans ce cas, l'unité de l'espace de travail est le pixel.

## Calibration des devices liés

La page de calibration des devices liés permet de calibrer les Asycube en faisant correspondre le champ de vision de la caméra et l'espace de travail de l'Asycube.



La calibration des devices liés permet de référencer les directions du système d'alimentation, afin que les résultats renvoyés par la vision permettent de générer les commandes correctes à envoyer au système d'alimentation.

Selon la position du système d'alimentation sous la caméra la disposition et l'ordre des 4 points peuvent varier. Pour faciliter ce réglage, le plus simple consiste simplement à identifier les différents coins du feeder et à observer leur position respective dans l'image. Les 4 paires de points sont donc facilement établies à l'aide des coordonnées de l'image et du système d'alimentation décrites ci-dessous.

Les coordonnées World correspondent aux valeurs du système d'alimentation et doivent être normalisées (1 à -1). Les Coordonnées d'images correspondantes ont une valeur 0 ou sont égales au nombre de pixels par ligne ou colonne de la caméra, en fonction de l'orientation du système.



### NOTE :

Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien ou supérieur.

**1** Représentation de l'Asycube

**2** Groupe calibration

affichage

calibrer

résultats

état calibré

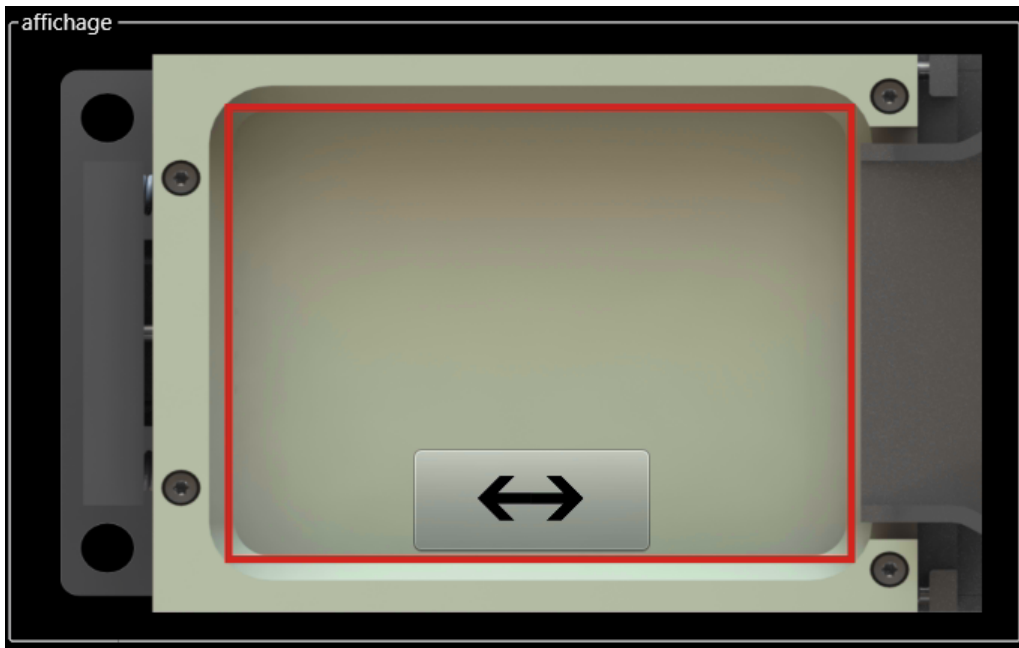
RMS Error 4.8E-07

↔

3 Points correspondants

| paires de points |            |            |           |           |
|------------------|------------|------------|-----------|-----------|
| id               | X (feeder) | Y (feeder) | X (image) | Y (image) |
| 0                | 1          | -1         | 0         | 0         |
| 1                | 1          | 1          | 0         | 1040      |
| 2                | -1         | -1         | 1392      | 0         |
| 3                | -1         | 1          | 1392      | 1040      |

# 1 Représentation de l'Asycube



Cette zone montre une représentation de la position de l'Asycube.



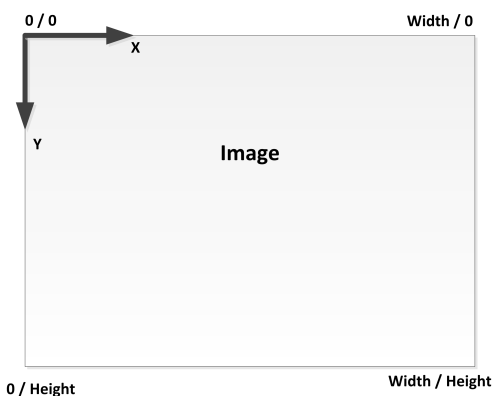
**NOTE :**

*Avant d'effectuer cette calibration, vérifiez que l'orientation de l'image est correctement définie dans la page live.*



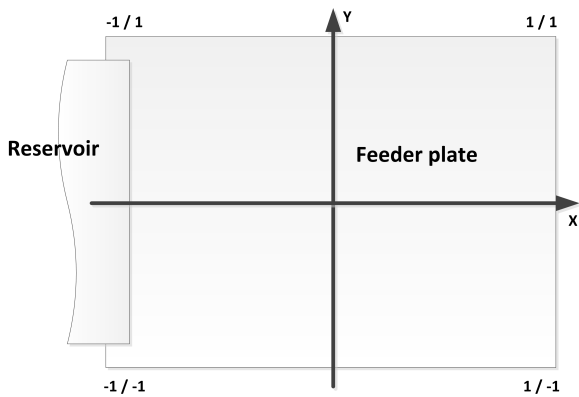
Le bouton permet de déplacer la position de la trémie d'un côté à l'autre de la plate-forme.

Dans ce cas, la position de la trémie permet de définir simplement les valeurs des points dans le tableau car il n'existe alors que deux possibilités.



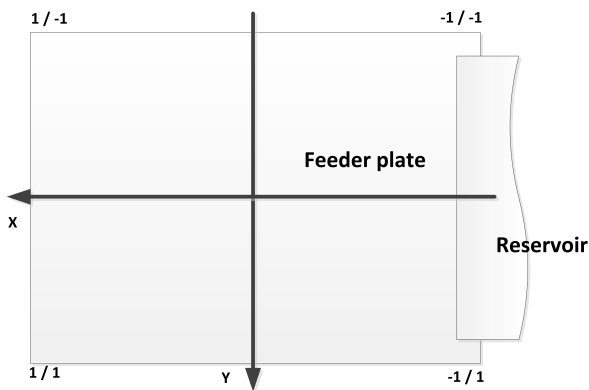
Width = number of pixels / line  
Height = number of pixels / column

La position 0/0 de la caméra est toujours le coin supérieur gauche de cette représentation.



Par exemple pour une caméra 2MPx :

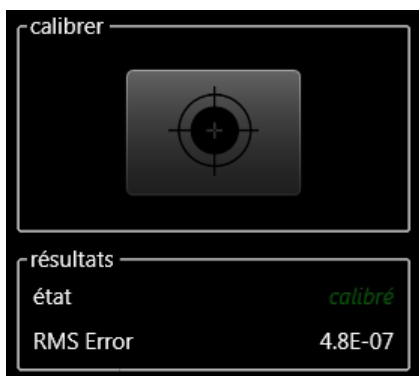
| paires de points |            |            |           |           |
|------------------|------------|------------|-----------|-----------|
| id               | X (feeder) | Y (feeder) | X (image) | Y (image) |
| 0                | -1         | 1          | 0         | 0         |
| 1                | -1         | -1         | 0         | 1040      |
| 2                | 1          | 1          | 1392      | 0         |
| 3                | 1          | -1         | 1392      | 1040      |



Par exemple pour une caméra 2MPx :

| paires de points |            |            |           |           |
|------------------|------------|------------|-----------|-----------|
| id               | X (feeder) | Y (feeder) | X (image) | Y (image) |
| 0                | 1          | -1         | 0         | 0         |
| 1                | 1          | 1          | 0         | 1040      |
| 2                | -1         | -1         | 1392      | 0         |
| 3                | -1         | 1          | 1392      | 1040      |

## 2 Groupe calibration



Le groupe permet d'effectuer la calibration et d'accéder aux résultats de ce processus.



### NOTE :

Le résultat de calibration "RMS Error" indique la valeur moyenne de l'erreur de calibration. L'unité est donnée dans l'unité de calibration de base de l'espace de travail. Dans ce cas, l'unité de l'espace de travail est le pixel.

## 3 Points correspondants

| paires de points |            |            |           |           |
|------------------|------------|------------|-----------|-----------|
| id               | X (feeder) | Y (feeder) | X (image) | Y (image) |
| 0                | 1          | -1         | 0         | 0         |
| 1                | 1          | 1          | 0         | 1040      |
| 2                | -1         | -1         | 1392      | 0         |
| 3                | -1         | 1          | 1392      | 1040      |

Cette zone permet de définir les points correspondants utilisés pour la calibration.

Dans la configuration par défaut, les valeurs sont automatiquement intégrées au tableau (la résolution complète de la caméra correspond à l'espace de travail intégralement normalisé de l'Asycube).

## Teaching

La page de teaching donne accès à la création, à la modification et à la suppression des modèles de vision, ainsi qu'à la gestion des timesets.



Lors de la création et de la modification d'un modèle, le HMI ouvre la fenêtre de teaching afin de permettre un ajustement des paramètres pour la détection des pièces.

Chaque modèle est lié à une configuration d'image et doit avoir un nom de modèle.

Le nom de modèle est utile pour identifier chaque modèle lorsque vous en avez besoin de plusieurs. Avec ce nom, vous êtes en mesure de demander une position de pièces sur cette base.



### NOTE :

*Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien ou supérieur.*

**1 Affichage**

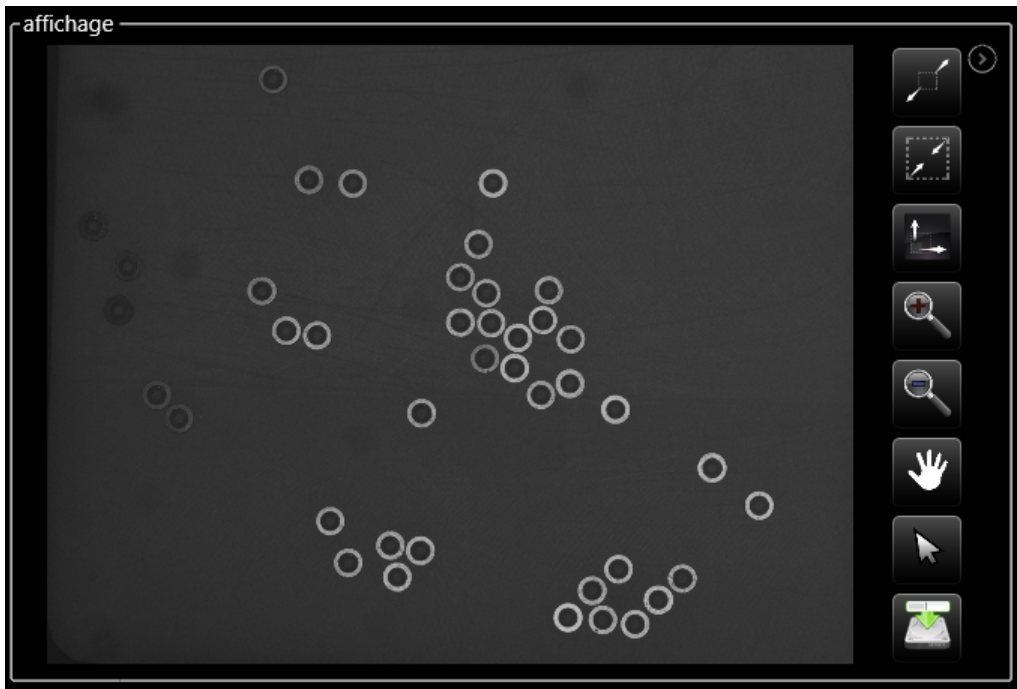
**2 Groupe management du teaching**

**3 Timeset**

**4 Groupe management des timesets**

| nom                | valeur | unité |
|--------------------|--------|-------|
| ExposureTime       | 10     | ms    |
| IlluminationTime   | 16     | ms    |
| IlluminationOffset | 5      | ms    |
| TimeOut            | 20     | ms    |
| backlight          | 100    | %     |
| frontlight         | 0      | %     |

# 1 Affichage



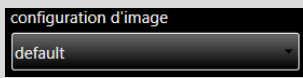

Cette zone affiche les images reçues depuis l'Asyview.

## 2 Groupe management du teaching



Ce groupe permet de créer, de modifier et de supprimer un modèle, et de finaliser ou d'annuler l'apprentissage ouvert.

|  |  |
|--|--|
|  | Permet de créer un nouveau modèle.   |
|  | Permet de modifier le modèle sélectionné.<br><b>i</b> <b>NOTE:</b><br><i>Ce bouton est activé uniquement si le modèle a déjà été créé auparavant.</i>  |
|  | Permet de supprimer le modèle sélectionné.<br><b>i</b> <b>NOTE:</b><br><i>Ce bouton est activé uniquement si le modèle a déjà été créé auparavant.</i>   |
|  | Permet d'appliquer l'apprentissage effectué.<br><b>i</b> <b>NOTE:</b><br><i>Ce bouton est activé uniquement lorsque l'apprentissage est ouvert.</i>  |
|  | Permet d'annuler toutes les modifications réalisées depuis la dernière ouverture et fermeture de l'apprentissage.<br><b>i</b> <b>NOTE:</b><br><i>Ce bouton est activé uniquement lorsque l'apprentissage est ouvert.</i>   |
|  | Permet d'attribuer un nom de modèle spécifique. Cet aspect est important lorsque de nombreux modèles doivent être employés.<br><b>i</b> <b>NOTE:</b><br><i>Ce bouton est activé uniquement lorsque l'apprentissage est ouvert. Un nom de modèle par défaut est ajouté automatiquement.</i> |

|   |  |
|---|--|
|  | <p>Permet de sélectionner la configuration d'image à employer avec le modèle sélectionné.</p> <p><b>IMPORTANT:</b><br/> <i>La configuration d'image doit être sélectionnée à la création du modèle, mais peut aussi être modifiée à tout moment si cette configuration n'est pas appropriée. Si la nouvelle configuration d'image sélectionnée n'est pas calibrée de la même manière que la configuration précédente (pixels/mm ou feeder uniquement), le modèle ne fonctionnera pas et devra être modifié après-coup.</i></p> |
|  | <p>Permet d'accéder à la fenêtre d'apprentissage.</p> <p><b>IMPORTANT:</b><br/> <i>Cette fonctionnalité est active uniquement si le HMI est installé sur le même ordinateur que l'AsyView.</i></p>   |

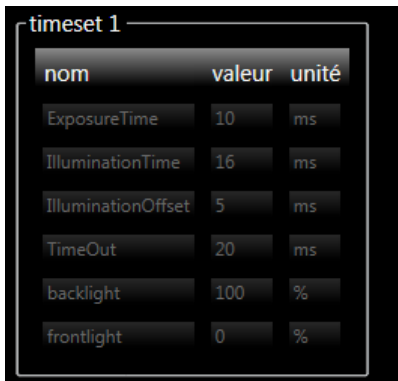


**NOTE:**

*L'explication de l'apprentissage est développé dans le manuel d'utilisation du SmartSight.*



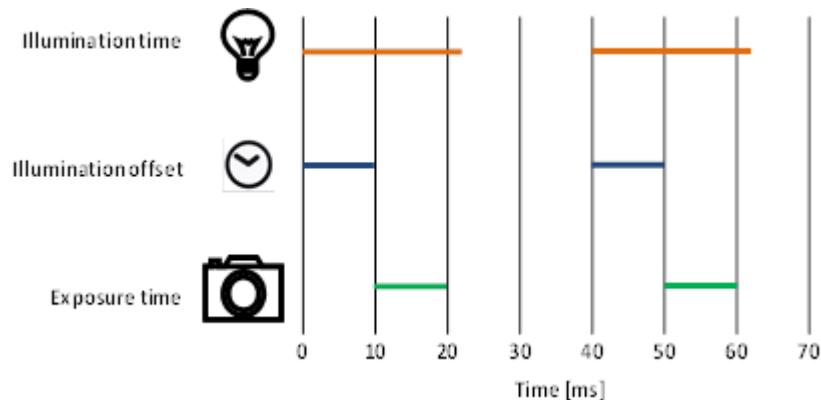
### 3 Timeset



L'affichage timeset ouvre l'accès aux paramètres de réglage de durée des éclairages :

| Paramètre                  | Description   | Unité | Niveau |
|----------------------------|---|-------|--------|
| <b>exposure time</b>       | Le temps d'exposition est la durée réelle d'acquisition de la caméra pour une prise de vue.   | ms    |        |
| <b>illumination time</b>   | Le durée d'éclairage est la durée pendant laquelle l'éclairage est allumé.<br><b>NOTE :</b><br><i>La durée d'éclairage doit être supérieure au temps d'exposition. Il est en effet nécessaire d'intégrer un décalage pour garantir la pleine puissance de l'éclairage (DOAL ou rétroéclairage) pendant toute la durée de la prise de vue. De même, il est préférable d'éteindre l'éclairage une ou deux millisecondes après la fin de l'acquisition de l'image.</i> | ms    |        |
| <b>illumination offset</b> | Le décalage d'éclairage est la durée d'allumage de l'éclairage avant la prise de vue (voir diagramme ci-dessous).<br><b>NOTE :</b><br><i>La valeur standard est 5 ms.</i>   | ms    |        |
| <b>timeout</b>             | Le délai d'attente est le temps minimum écoulé entre deux acquisitions (entre l'extinction et l'allumage suivant de l'éclairage).<br>Ce délai permet d'éviter l'occurrence d'une situation où la caméra n'est pas encore prête pour une nouvelle prise de vue après la fin de la précédente (parce que la caméra ne communique aucune indication signalant la fin d'une acquisition).<br><b>NOTE :</b><br><i>La valeur standard est 20 ms.</i>                      | ms    |        |
| <b>Backlight</b>           | La valeur rétroéclairage correspond à l'intensité lumineuse du rétroéclairage (s'il existe).<br><b>NOTE :</b><br><i>La valeur peut uniquement être égale à 0 ou 100 %. Réglez le temps d'exposition pour varier l'intensité du rétroéclairage sur l'image.</i>  | %     |        |
| <b>Frontlight</b>          | La valeur Frontlight correspond à l'intensité lumineuse de l'éclairage avant (s'il existe).   | %     |        |

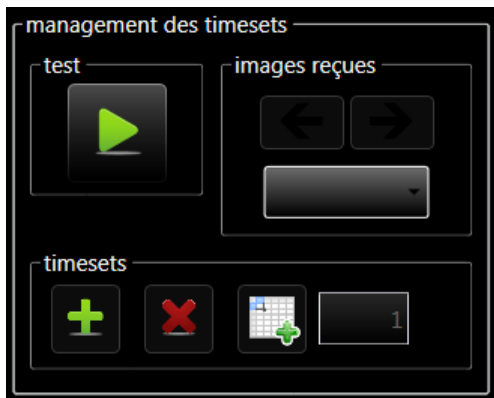
Diagramme :



**NOTE :**

*Pour valider un paramètre, appuyez sur la touche ENTER du clavier ou sélectionnez une autre paramètre dans le fenêtre timeset.*

#### 4 Groupe management des timesets



Ce groupe permet de gérer les réglages des timesets. Un réglage de timeset est un set de paramètres permettant d'acquérir une image. Il faut donc ajouter un nouveau timeset quand plusieurs images sont nécessaires.

Le bouton de test permet de tester les timesets.

La liste déroulante et les boutons fléchés permettent de sélectionner l'image à afficher. Un clic sur un timeset affiche également l'image correspondante.

Le bouton "add timeset" permet d'ajouter un nouveau timeset après le dernier timeset.

Le bouton "remove timeset" permet de supprimer le timeset sélectionné.


Le bouton "insert timeset" permet d'insérer un timeset à la position indiquée par le numéro dans la liste des timesets.



**NOTE :**

*Les fonctions "ajouter", "supprimer" et "insérer" un timeset sont activées uniquement quand le teaching est ouvert.*

## Calibration de process

La page calibration process ouvre l'accès aux fonctions de calibration du robot ou du manipulateur. Cette calibration permet d'ajuster le champ de vision de la caméra à l'espace de travail du robot ou du manipulateur. 

Le but de cette calibration est de déterminer la position des pièces directement dans l'espace de travail du robot ou du manipulateur.

Pour effectuer cette calibration, l'AsyView doit disposer de 4 positions mesurées par la caméra et des mêmes 4 positions "mesurées" par le robot pour le manipulateur.

Ces mesures suffisent pour calibrer le robot ou le manipulateur.



### NOTE :

Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien ou supérieur.

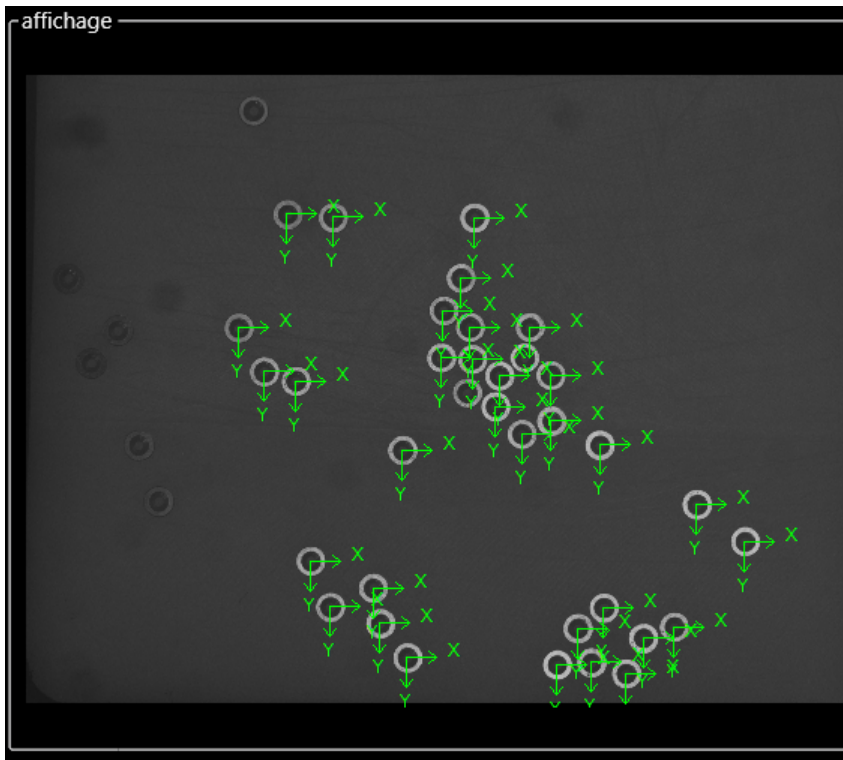
The screenshot shows the HMI calibration interface with the following components and callouts:

- 1 Affichage**: The main display area showing a camera view with green markers and arrows indicating calibration points.
- 2 Groupe acquisition d'image**: The image acquisition control panel, including a dropdown for 'nom du modèle' (set to 'model1') and a play button.
- 3 Groupe configuration d'image**: The image configuration control panel, including a dropdown for 'configuration d'image' (set to 'default').
- 4 Groupe définition des positions**: The results and point pairs table at the bottom left.
- 5 Outils d'images**: The image tool panel on the right side of the main display, containing zoom, pan, and other navigation tools.
- 6 Groupe calibration**: The calibration status panel on the right side, showing 'résultats état' as 'calibré' and 'RMS Error' as 0.011292.

| résultats |         |         |
|-----------|---------|---------|
| id        | x       | y       |
| 68        | 1032.57 | 680.884 |
| 69        | 1127.15 | 728.323 |
| 70        | 1043.42 | 1160.37 |
| 71        | 1212.89 | 1107.90 |
| 72        | 695.799 | 1079.25 |

| paires de points |            |            |             |             |  |
|------------------|------------|------------|-------------|-------------|--|
| id               | X (vision) | Y (vision) | X (process) | Y (process) |  |
| 0                | 301.8846   | 340.1263   | 0           | 0           |  |
| 1                | 307.4158   | 1689.088   | 1           | 0           |  |
| 2                | 2189.058   | 335.4708   | 0           | 1           |  |
| 3                | 2192.580   | 1685.487   | 1           | 1           |  |

## 1 Affichage



Cette zone affiche les images reçues et les résultats.

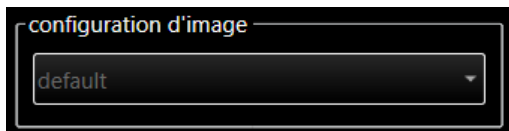
## 2 Groupe acquisition d'image



Ce groupe permet de sélectionner le modèle et d'exécuter l'analyse d'image pour trouver certaines positions de calibration.

Les résultats de cette analyse apparaissent dans l'affichage et dans la liste de résultats.

## 3 Groupe configuration d'image



Ce groupe permet de voir la configuration d'image à calibrer ou de sélectionner la configuration d'image et de charger les données de calibration (si aucun modèle n'est défini).

## 4 Groupe définition des positions

| résultats |         |         | paires de points |            |            |             |             |
|-----------|---------|---------|------------------|------------|------------|-------------|-------------|
| id        | x       | y       | id               | X (vision) | Y (vision) | X (process) | Y (process) |
| 68        | 1032.57 | 680.884 | 0                | 301.8846   | 340.1263   | 0           | 0           |
| 69        | 1127.15 | 728.323 | 1                | 307.4158   | 1689.088   | 1           | 0           |
| 70        | 1043.42 | 1160.37 | 2                | 2189.058   | 335.4708   | 0           | 1           |
| 71        | 1212.89 | 1107.90 | 3                | 2192.580   | 1685.487   | 1           | 1           |
| 72        | 695.799 | 1079.25 |                  |            |            |             |             |

Ce groupe permet de sélectionner 4 positions dans la liste des positions mesurées par la caméra et de les placer dans la paire de points correspondante.


Sélectionnez en premier lieu un résultat de vision et l'ID de la paire de points correspondante à modifier.

Il faut saisir manuellement les positions du robot ou du manipulateur en fonction de son emplacement.

Le système peut être calibré seulement une fois que les quatre positions ont été saisies.

### IMPORTANT !



L'icône  indique que la position dans la colonne est une valeur calibrée. Effacez la calibration puis effectuez une nouvelle analyse pour disposer de valeurs non calibrées. La fonction calibration a besoin de valeurs non calibrées.

## 5 Outils d'images

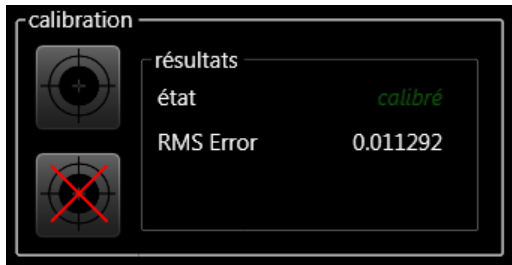


Cette zone permet d'accéder aux options de navigation dans l'image (zoom +/-, mouvement, ajuster image, etc.).

|         |   |            |
|---------|---|------------|
|         | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Asycube | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 6 Groupe calibration

Le groupe permet d'effectuer la calibration et d'accéder aux résultats de ce processus.



Le bouton effacer la calibration permet de supprimer la calibration du système afin d'obtenir des valeurs non calibrées transmises par le système de vision. Pour effectuer une calibration correcte le système doit disposer de valeurs non calibrées.

### NOTE :



*Le résultat de calibration "RMS Error" indique la valeur moyenne de l'erreur de calibration. L'unité est donnée dans l'unité de calibration de base de l'espace de travail. Dans ce cas, l'unité de l'espace de travail est le pixel.*

## Asycube

Les pages de l'Asycube sont déjà décrites dans la partie [Asycube](#).

|         |   |            |
|---------|---|------------|
|         | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Process | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Process

Ce chapitre décrit les pages relatives au process.



### Liste des pages

|                      |     |
|----------------------|-----|
| Page d'accueil ..... | 119 |
| Programmation .....  | 121 |
| Statistiques .....   | 126 |

### Contrôles désactivés

Certains pages, onglets, boutons, zones de texte, etc peuvent être désactivés en fonction des paramètres suivants :

- État de la connexion du process (désactivé si non connecté).
- Fonction impossible actuellement (une autre fonction est en cours).
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

### Contrôles masqués

Certains pages, onglets, boutons, fenêtres de texte, etc peuvent être masqués en fonction des paramètres suivants :

- Le process ne comprend pas cet élément.
- Option non valide pour le produit.
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

## Page d'accueil

La page d'accueil ouvre l'accès aux paramètres de tous les programmes du process.

The screenshot shows a window titled 'variables dynamiques' with three buttons at the top: 'execute', 'appliquer', and 'actualiser'. Below the buttons is a table with two columns: 'nom' and 'valeur'. The table contains 18 rows of parameters. A green dashed box highlights the 'execute' button, the 'appliquer' button, and the table. Four callout boxes with green circles and numbers point to these elements: 1 points to the table, 2 points to the 'appliquer' button, 3 points to the 'actualiser' button, and 4 points to the table.

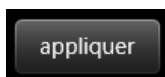
| nom                             | valeur |
|---------------------------------|--------|
| p7_positions_nb_x_[nb]          | 5      |
| p7_positions_nb_y_[nb]          | 6      |
| p0_tool_[n°]                    | 1      |
| p1_high_speed_[%]               | 100    |
| p2_approach_pick_speed_[%]      | 1      |
| p3_pick_speed_[%]               | 1      |
| p4_after_pick_speed_[%]         | 1      |
| p6_approach_place_speed_[%]     | 5      |
| p7_place_speed_[%]              | 10     |
| p0_part_height_[mm]             | 3      |
| p1_trajectory_pick_height_[mm]  | 7.0    |
| p2_approach_pick_height_[mm]    | 4.0    |
| p4_after_pick_height_[mm]       | 7.0    |
| p3_pick_height_[mm]             | -1     |
| p5_trajectory_place_height_[mm] | 12.0   |
| p6_approach_place_height_[mm]   | 2      |
| p7_place_height_[mm]            | -1     |
| p7_blowing_time_[ms]            | 5      |

### 1 Liste des programmes



Cette liste déroulante contient tous les programmes créés via l'onglet "programmation". La sélection d'un autre programme modifie les paramètres affichés dans le tableau.

### 2 Bouton appliquer



Ce bouton applique toutes les modifications apportées au tableau.



### 3 Bouton actualiser la liste



Ce bouton actualise le contenu du tableau. Le système charge les paramètres précédemment enregistrés dans le process.

### 4 Tableau des paramètres de programme

| nom                             | valeur |
|---------------------------------|--------|
| p7_positions_nb_x_[nb]          | 5      |
| p7_positions_nb_y_[nb]          | 6      |
| p0_tool_[n°]                    | 1      |
| p1_high_speed_[%]               | 100    |
| p2_approach_pick_speed_[%]      | 1      |
| p3_pick_speed_[%]               | 1      |
| p4_after_pick_speed_[%]         | 1      |
| p6_approach_place_speed_[%]     | 5      |
| p7_place_speed_[%]              | 10     |
| p0_part_height_[mm]             | 3      |
| p1_trajectory_pick_height_[mm]  | 7.0    |
| p2_approach_pick_height_[mm]    | 4.0    |
| p4_after_pick_height_[mm]       | 7.0    |
| p3_pick_height_[mm]             | -1     |
| p5_trajectory_place_height_[mm] | 12.0   |
| p6_approach_place_height_[mm]   | 2      |
| p7_place_height_[mm]            | -1     |
| p7_blowing_time_[ms]            | 5      |

Ce tableau contient tous les paramètres ainsi que les valeurs associées.



**NOTE :**

*Lorsqu'une valeur est modifiée, il faut appuyer sur le bouton appliquer pour que les modifications soient prises en compte.*

## Programmation

La page de programmation ouvre l'accès aux programmes du process. Les programmes sont écrits en langage ARL (voir la description du langage ARL dans la documentation spécifique).



### NOTE :

Cette page est exploitable uniquement avec le niveau d'accès Intégrateur.



### Référence :

Pour plus d'information sur la programmation du process en langage ARL, voir la documentation *Asyriil\_robot\_programmation\_Guide* et *Asyriil\_XFEED\_programmation\_Guide*.

1 Modifier un programme

2 Manipulation des programmes

3 Tableau des paramètres de programme

programme

executer    appliquer    actualiser

```

1 (**Description : Execute Pick'n'Place**)
2 (**Author : MaL**)
3 (**Date : 18.09.2015**)
4 (**Version: 1.0**)
5
6 (*---Slow Speed---*)
7 SlowSpeed:=LoadData '1_Slow_Speed_[T/F]';
8 IF SlowSpeed=True THEN
9   SetSlowSpeed True;
10 ELSE
11   SetSlowSpeed False;
12 END_IF
13
14 (*---Dynamic Variables Definition---*)
15 WorkTool:= LoadData 'p0_tool_[n]';
16 NoTool:=0;
17
18 (*---Blend Definition---*)
19 TrajectoryBlend:= 0.5;
20 TrajectoryBlend:= TrajectoryBlend/1000;
21 NoBlend:=0;
22
23 (*---Speed Definition---*)
24 HighSpeed:= LoadData 'p1_high_speed_[%]';
25 HighSpeed:= HighSpeed/100;
26 ApproachPickSpeed:= LoadData 'p2_approach_pick_speed_[%]';
27 ApproachPickSpeed:= ApproachPickSpeed/100;
28 PickSpeed:= LoadData 'p3_pick_speed_[%]';
29 PickSpeed:= PickSpeed/100;
30 AfterPickSpeed:= LoadData 'p4_after_pick_speed_[%]';
31 AfterPickSpeed:= AfterPickSpeed/100;

```

zoom du texte + -

manipulation avancée des programmes

ajouter    supprimer

variables dynamiques

supprimer les variables inutilisées

| nom                              | valeur | raccourci |
|----------------------------------|--------|-----------|
| p7_positions_nb_x_[nb]           | 5      | None      |
| p7_positions_nb_y_[nb]           | 6      | None      |
| p0_tool_[n]                      | 1      | None      |
| p1_high_speed_[%]                | 100    | None      |
| p2_approach_pick_speed_[%]       | 1      | None      |
| p3_pick_speed_[%]                | 1      | None      |
| p4_after_pick_speed_[%]          | 1      | None      |
| p6_approach_place_speed_[%]      | 5      | None      |
| p7_place_speed_[%]               | 10     | None      |
| p0_part_height_[mm]              | 3      | None      |
| p1_trajectory_pick_height_[mm]   | 7.0    | None      |
| p2_approach_pick_height_[mm]     | 4.0    | None      |
| p4_after_pick_height_[mm]        | 7.0    | None      |
| p3_pick_height_[mm]              | -1     | None      |
| p5_trajectory_place_height_[mm]  | 12.0   | None      |
| p6_approach_place_height_[mm]    | 2      | None      |
| p7_place_height_[mm]             | -1     | None      |
| p7_blowing_time_[ms]             | 5      | None      |
| p2 before pick waiting time [ms] | 50     | None      |

## 1 Modifier un programme



Cette zone ouvre l'accès aux programmes.

- La liste déroulante contient tous les programmes.
- Le bouton appliquer applique l'ensemble des modifications effectuées dans le programme et dans le tableau des paramètres.
- Le bouton actualiser actualise le contenu du programme et du tableau de paramètres.
- La zone programme affiche le programme sélectionné dans la liste déroulante.
- Les bouton de zoom (+ et -) agrandissent ou réduisent la taille d'affichage du code du programme.



### IMPORTANT !

Le bouton appliquer applique les modifications mais ne réalise pas une sauvegarde permanente de celles-ci. Reportez-vous en chapitre Recettes à ce sujet.



### IMPORTANT !

Aucune édition/modification ne peut être appliquée en cours d'exécution d'un programme. Appuyez sur le bouton "arrêt" avant d'effectuer toute modification.

|               |   |            |
|---------------|---|------------|
|               | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Programmation | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 2 Manipulation des programmes



Cette zone ouvre l'accès à la manipulation des programmes.

- La zone de texte permet de saisir un nom pour un nouveau programme.
- Le bouton ajouter ajoute un nouveau programme avec le nom attribué.



### NOTE :

*Si le nom du nouveau programme commence par un "\_", la zone d'affichage de [raccourci](#) dans le bandeau affiche un raccourci vers ce nouveau programme.*

- Le bouton supprimer supprime définitivement le programme sélectionné.



### IMPORTANT !

*Il n'est pas possible d'attribuer un nom de programme correspondant à un quelconque état OMAC. Toute modification ou création d'un de ces programmes est susceptible de se traduire par un comportement indésirable de la machine.*

### 3 Tableau des paramètres de programme

variables dynamiques

supprimer les variables inutilisées

| nom                              | valeur | raccourci |
|----------------------------------|--------|-----------|
| p7_positions_nb_x_[nb]           | 5      | None      |
| p7_positions_nb_y_[nb]           | 6      | None      |
| p0_tool_[n°]                     | 1      | None      |
| p1_high_speed_[%]                | 100    | None      |
| p2_approach_pick_speed_[%]       | 1      | None      |
| p3_pick_speed_[%]                | 1      | None      |
| p4_after_pick_speed_[%]          | 1      | None      |
| p6_approach_place_speed_[%]      | 5      | None      |
| p7_place_speed_[%]               | 10     | None      |
| p0_part_height_[mm]              | 3      | None      |
| p1_trajectory_pick_height_[mm]   | 7.0    | None      |
| p2_approach_pick_height_[mm]     | 4.0    | None      |
| p4_after_pick_height_[mm]        | 7.0    | None      |
| p3_pick_height_[mm]              | -1     | None      |
| p5_trajectory_place_height_[mm]  | 12.0   | None      |
| p6_approach_place_height_[mm]    | 2      | None      |
| p7_place_height_[mm]             | -1     | None      |
| p7_blowing_time_[ms]             | 5      | None      |
| p3_before_pick_waiting_time_[ms] | 50     | None      |

Ce tableau contient le nom des variables dynamiques ainsi que leurs valeurs.

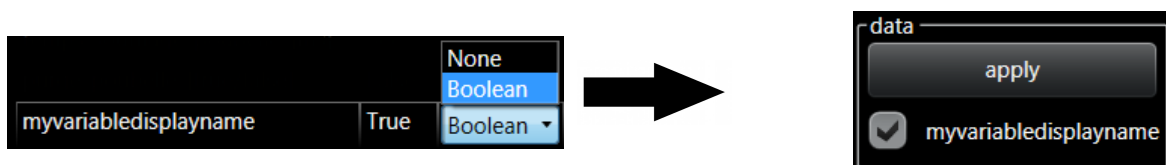
Pour ajouter une nouvelle variable dynamique, utilisez comme suit la commande LoadData dans le programme : `MyVariable:=LoadData 'MyVariableDisplayName';` puis appuyez sur le bouton appliquer. La variable est automatiquement créée et ajoutée à la liste.



**Référence :**

Voir Asyrlil\_XFEED\_Programming\_Guide pour plus d'explications.

La colonne raccourci dans le tableau permet de créer un [raccourci](#) dans la zone de raccourci du bandeau. Pour programmer la variable, effectuez un double clic sur la valeur (None par exemple), sélectionnez Boolean et cliquez à l'extérieur de cette cellule. Le raccourci est maintenant visible.



|               |   |            |
|---------------|---|------------|
|               | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Programmation | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

**NOTE :**

*La création de raccourcis est uniquement possible pour les variables booléennes.*

Le bouton supprimer les variables inutilisées permet de supprimer les paramètres anciens qui ne sont plus utilisés dans le programme sélectionné.

**NOTE :**

*Les paramètres inutilisés sont affichés dans une autre couleur que celle des paramètres utilisés.*

# Statistiques

La page de statistiques ouvre l'accès à la partie statistiques du process.



**NOTE :**  
Cette page est exploitable uniquement avec le niveau d'accès Intégrateur.

Manipulation des statistiques **1**      **2** Boutons actualiser      **3** Historique de process

**valeurs**

| nom         | valeur |
|-------------|--------|
| counter     | none   |
| AverageTime | none   |
| CurrentTime | none   |

**journaux**

**processtrace**

| nom             | valeur             | heure               |
|-----------------|--------------------|---------------------|
| cadence moyenne | 1575.4375          |                     |
| cadence moyenne | 1575.4375          | 18.08.2011 13:37:54 |
| cadence moyenne | 1512.6830357142858 | 18.08.2011 12:40:11 |
| cadence moyenne | 1719.0902777777778 | 18.08.2011 11:43:27 |
| cadence moyenne | 1377.1111111111111 | 18.08.2011 11:12:16 |

## 1 Manipulation des statistiques

Ajoutez ou supprimez des valeur dans cette zone.

Saisissez le nom d'une des variables définie dans le programme ARL et cliquez sur le bouton "ajouter" pour l'ajouter à la liste.



**NOTE :**  
Si la variable porte un nom commençant par « \_ », la valeur de cette variable sera affichée sur le bandeau ([onglet statistiques](#)) lors de la session de production suivante.

## 2 Boutons actualiser

Ces boutons permettent d'actualiser le contenu du tableau :

- Le bouton "actualiser" actualise la cadence moyenne obtenue dans le tableau.
- Le bouton "recharger à partir de zéro" actualise le contenu de la liste.

### 3 Historique de process

```

processtrace
nom          valeur
cadence moyenne 1575.4375
nom          valeur          heure
cadence moyenne 1575.4375          18.08.2011 13:37:54
cadence moyenne 1512.6830357142858 18.08.2011 12:40:11
cadence moyenne 1719.0902777777778 18.08.2011 11:43:27
cadence moyenne 1377.1111111111111 18.08.2011 11:12:16

```

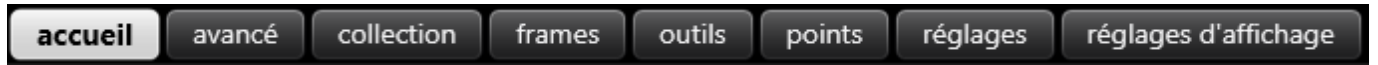
- Le premier tableau de cet historique indique la dernière cadence moyenne.
- Le second tableau contient l'historique complet de toutes les cadences depuis a mise en service de la machine.



|       |   |            |
|-------|---|------------|
|       | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Robot | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Robot

Ce chapitre décrit les pages relatives au robot.



### Liste des pages

|                            |     |
|----------------------------|-----|
| Page d'accueil .....       | 129 |
| Avancé .....               | 133 |
| Collection .....           | 136 |
| Frames .....               | 138 |
| Outils .....               | 144 |
| Points .....               | 147 |
| Paramètres .....           | 149 |
| Réglages d'affichage ..... | 153 |

### Contrôles désactivés

Certaines pages, onglets, boutons, zones de texte, etc. peuvent être désactivées en fonction des paramètres suivants :

- État de la connexion du robot (désactivé si non connecté).
- Fonction impossible actuellement (une autre fonction est en cours).
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

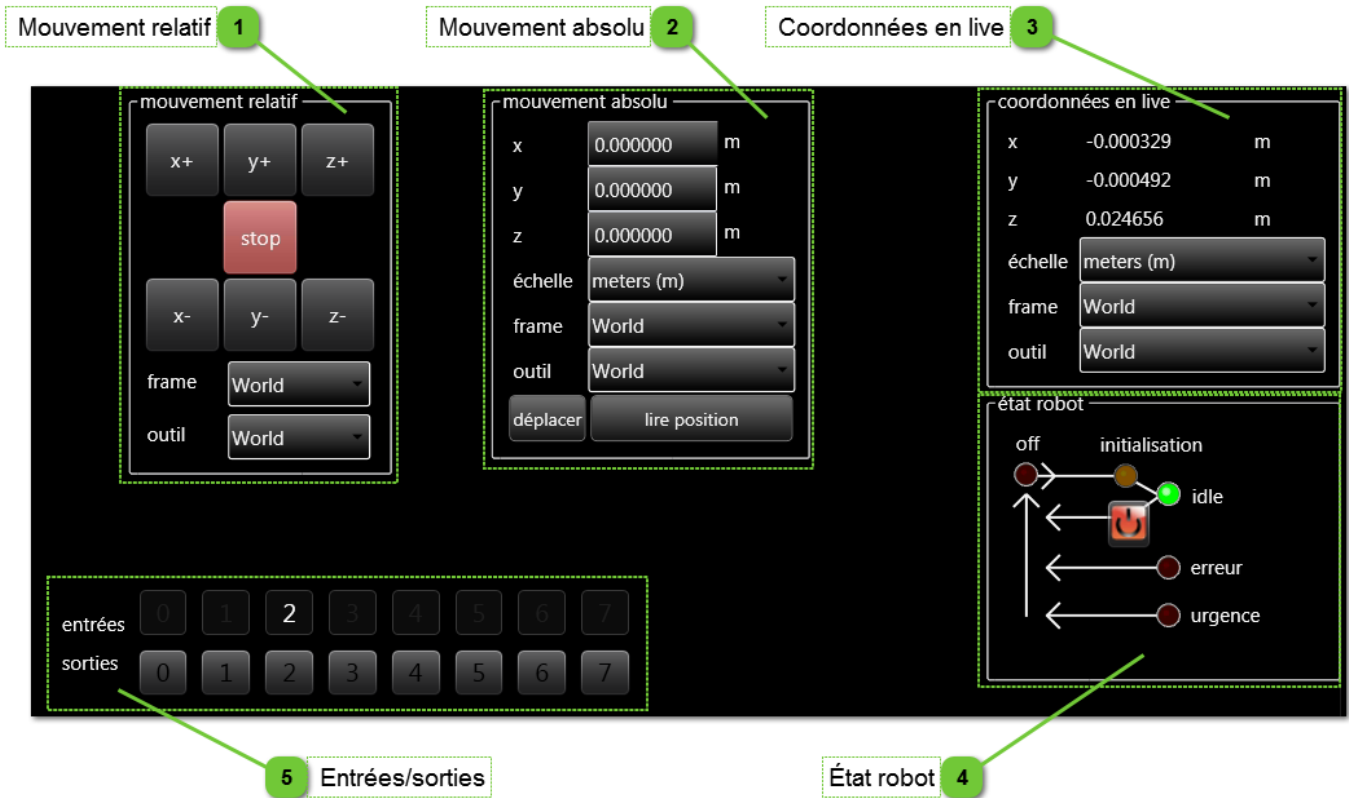
### Contrôles masqués

Certaines pages, onglets, boutons, fenêtres de texte, etc peuvent être masqués en fonction des paramètres suivants :

- Le robot ne comprend pas cet élément.
- Option non valide pour le produit.
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

## Page d'accueil

La page d'accueil ouvre l'accès à toutes les fonctions standards du robot (mouvement relatif, mouvement absolu, entrées/sorties, gestion d'état et indications de position).



### 1 Mouvement relatif



Les boutons de cette zone permettent de déplacer le robot, relativement à la position actuelle dans un frame donné et en utilisant un outil spécifié.



**NOTE :**

*Appuyez continuellement sur le bouton pour effectuer un mouvement continu.*

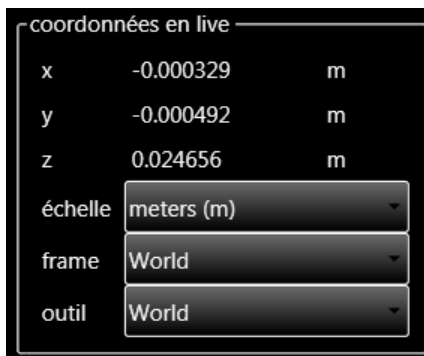
## 2 Mouvement absolu



Les boutons de cette zone permettent de déplacer le robot à une position absolue dans un frame donné et en utilisant un outil spécifié.

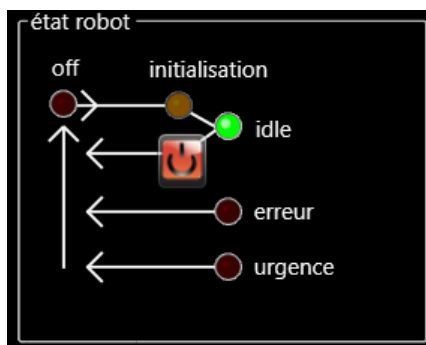
Le bouton "lire position" permet d'obtenir la position actuelle dans le frame sélectionné et avec l'outil sélectionné.

## 3 Coordonnées en live



Ce champ indique la position du robot en temps réel. Par défaut, la position est transmise selon la référence de base (world: frame 0, outil 0, en mètres). Les listes déroulantes permettent de choisir dans quel frame et avec quel outil lire la position courante du robot.

**4 État robot**







Les états robots sont décrits par le tableau suivant :

| Affichage | État robot   | Action suivante   |
|-----------|--|---|
|           | Le robot est en état "off".                                  | Appuyez sur le bouton pour activer l'état "initialisation" puis "idle".             |
|           | Le robot est en état "homing".                               | Attendez...   |
|           | Le robot est à l'état "idle" (prêt à démarrer un programme). | Appuyez sur le bouton pour passer à l'état "OFF".                                   |
|           | Le robot est en état "erreur".                               | Appuyez sur le bouton pour effacer l'erreur et passer à l'état "OFF".               |
|           | Le robot est en état "arrêt d'urgence".                      | Désactivez le bouton "émerg" puis appuyez sur le bouton pour activer l'état "idle". |

## 5 Entrées/sorties



Cette zone ouvre l'accès aux entrées/sorties du robot.

- Entrées robot
-  *Entrée désactivée.*
  -  *Entrée activée.*
- Sorties robot
-  *Cliquer sur ce bouton pour activer la sortie.*
  -  *Cliquer sur ce bouton pour désactiver la sortie.*

## Avancé

La page "Avancé" ouvre l'accès aux utilisations avancées du robot (mouvement par pas, transmission de commandes à l'aide d'une console).



**NOTE:**

Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien .

Mouvement par pas **1**

Coordonnées en live **2**

The screenshot displays the HMI interface with four highlighted sections:

- Mouvement par pas (1):** A section titled "mouvement par pas" containing input fields for "départage", "pas", and "but" for x, y, and z coordinates. It includes a "déplacer à" button, a "mouv. auto" checkbox, and a "lire position" button.
- Coordonnées en live (2):** A section titled "coordonnées en live" showing real-time values for x, y, and z, along with dropdown menus for "échelle", "frame", and "outil".
- Robot console (3):** A section titled "console robot" with a text input field and an "envoyer au robot" button.
- État robot (4):** A section titled "état robot" showing a state machine diagram with states: "off", "initialisation", "idle", "erreur", and "urgence".

Robot console **3**

État robot **4**

## 1 Mouvement par pas

Les boutons de cette zone permettent de déplacer le robot en pas à pas. La taille du pas et la consigne de départ doivent être spécifiées.



### NOTE :

La case à cocher "mouv. auto" permet de mettre le robot en mouvement par simple pression sur la touche "+" ou "-" sans nécessiter de cliquer sur le bouton "déplacer à".

## 2 Coordonnées en live

Ce champ indique la position du robot en temps réel. Par défaut, la position est transmise selon la référence de base (world: frame 0, outil 0, en mètres). Les listes déroulantes permettent de choisir dans quel frame et avec quel outil lire la position courante du robot.

### 3 Robot console



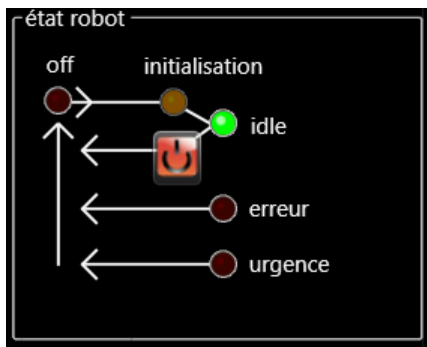
La console permet d'envoyer directement une commande TCP au robot depuis la zone de texte. La réponse renvoyée par le robot est transcrite dans la zone inférieure.



**Référence :**

*Pour plus d'informations sur le langage de programmation et la communication TCP/IP avec le robot veuillez consulter le manuel de programmation fourni avec votre produit.*

### 4 État robot



Les états robot sont indiqués dans la description de la [page d'accueil du robot](#).



## Collection

La page Collection permet d'activer les outils de gestion de collection de points (importer, créer, etc.).



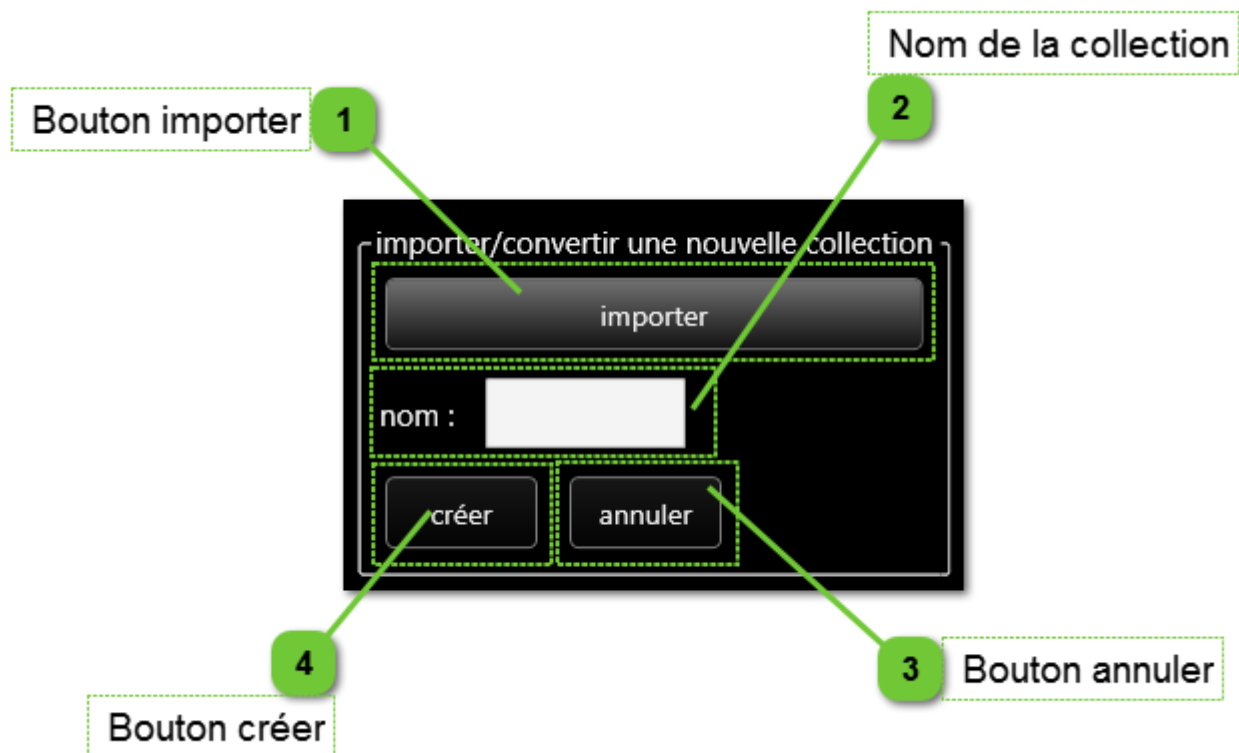
### NOTE :

Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien .



### Référence :

Pour plus d'informations sur le langage de programmation propre à l'utilisation des fichiers de points veuillez consulter le manuel de programmation délivré avec votre produit.



### 1 Bouton importer



Cliquer sur ce bouton pour importer une nouvelle collection de points



### NOTE :

Une collection de point est un fichier texte contenant des coordonnées de points sur chaque ligne (X, Y, Z) séparées par un espace, une tabulation ou un point-virgule.

### 2 Nom de la collection



Taper ici le nom que portera la collection de point traduite en format adapté aux robots Asyril.



### NOTE :

Il faut se référer à ce nom dans le programme ARL pour obtenir les coordonnées d'un point unique.

|            |   |            |
|------------|---|------------|
|            | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Collection | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

3

### Bouton annuler

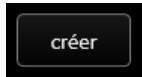
Cliquer sur ce bouton pour annuler la conversion.



4

### Bouton créer

Après avoir sélectionné un nom pour le fichier de points, créez le fichier converti sous un format approprié en cliquant sur ce bouton.



## Frames

La page frames ouvre l'accès à tous les frames du robot.



**NOTE :**

Avant de changer d'onglet enregistrez les modifications au risque de perdre les modifications.



**NOTE :**

Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien .

**1** Gestion des frames

**2** Modifier frame

**3** Description de type de frame

**4** État robot

The screenshot shows the following interface elements:

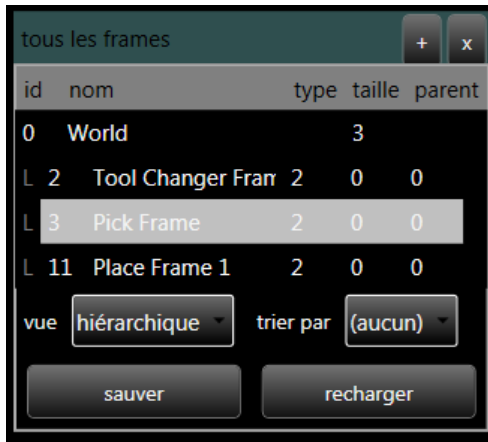
- Table 'tous les frames':**

| id   | nom               | type | taille | parent |
|------|-------------------|------|--------|--------|
| 0    | World             |      | 3      |        |
| L 2  | Tool Changer Frar | 2    | 0      | 0      |
| L 3  | Pick Frame        | 2    | 0      | 0      |
| L 11 | Place Frame 1     | 2    | 0      | 0      |
- Form 'éditer frame 3: Pick Frame':**
  - id: 3, nom: Pick Frame, type: 2, parent: World
  - points de configuration table:

| id | x        | y         | z         | status  | action   |
|----|----------|-----------|-----------|---------|----------|
| 0  | 0.053172 | -0.048824 | -0.006149 | courant | déplacer |
| 1  | 0.038096 | -0.022978 | -0.006190 | courant | déplacer |
| 2  | 0.018664 | -0.069048 | -0.006104 | courant | déplacer |
| 3  | 0.003539 | -0.043126 | -0.006191 | courant | déplacer |
  - points de calibration table:

| id | x | y | z | status | action              |
|----|---|---|---|--------|---------------------|
| 0  | 0 | 0 | 0 |        | déplacer, supprimer |
| 1  | 0 | 0 | 0 |        | déplacer, supprimer |
| 2  | 0 | 1 | 0 |        | déplacer, supprimer |
| 3  | 1 | 1 | 0 |        | déplacer, supprimer |
- Diagram 'Information sur les frame de type 2':** Shows a 3D coordinate system with X, Y, Z axes and calibration points (ptcalib).
- Diagram 'état robot':** Shows a state machine with states: off, initialisation, idle, erreur, urgence.

## 1 Gestion des frames



Cette zone permet de visualiser tous les frames créés, ainsi que leur parenté éventuelle.

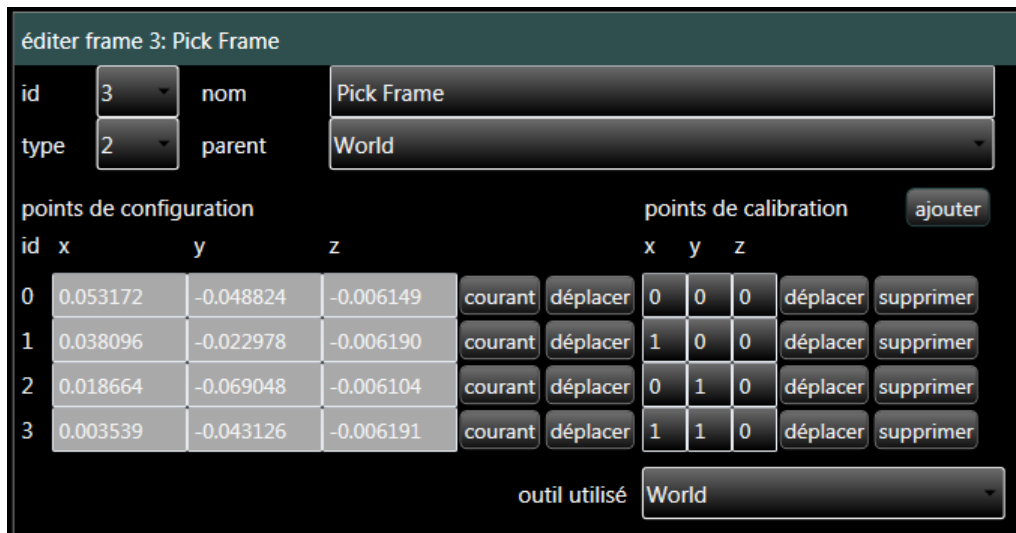
- Le bouton "+" permet de créer un nouveau frame.
- Le bouton "x" permet de supprimer un frame.
- Appuyez sur le bouton "save" pour enregistrer toutes les modifications effectuées dans le robot.

### NOTE :



Pour annuler les modifications et rétablir les valeurs contenues dans le robot, cliquez sur le bouton "recharger" avant d'avoir cliqué sur "sauver".

## 2 Modifier frame



Entrer ici toutes les informations nécessaires à la création d'un frame :

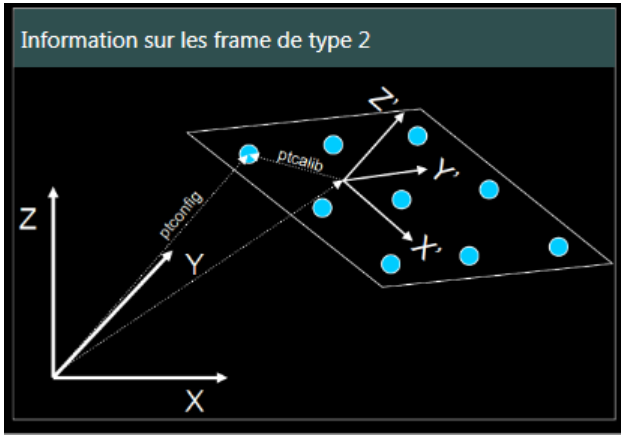
- Identifiant de 1 à 99
- Type
- Nom [facultatif]
- Parent, par défaut : world
- Points de configuration
- Points de calibration si frame de type 1 ou 2



### Référence :

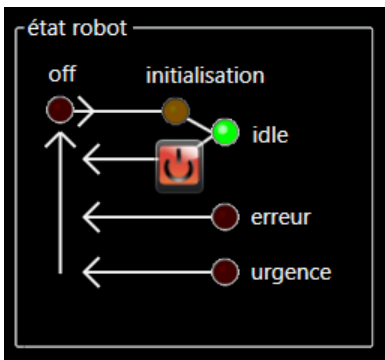
Pour plus d'informations sur les types de frames, et leur fonctionnement, veuillez-vous référer au guide de programmation livré avec votre équipement.

### 3 Description de type de frame



Un dessin explicatif permet de visualiser quel type de frame est utilisé.

### 4 État robot



Les états robot sont indiqués dans la description de la [page d'accueil du robot](#).

## Type de frame 3

Quand un frame de type 3 est sélectionné, la page frame présente l'aspect ci-dessous.



**NOTE :**

Le frame de type 3 est un mesh frame activable uniquement par le fabricant.



**NOTE :**

Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien .

1 Modifier frame

2 Paramètres de nœud

edit frame 66: mesh

id 66 name mesh

type 3 parent World

nb points 2241 correction limit 0.0001

node parameters and values

0 x y z

|                     |           |           |   |
|---------------------|-----------|-----------|---|
| target position     | -0.0455   | -0.0105   | 0   |
| corrected position  | -0.045435 | -0.010511 | 0.011085                                    |
| correction vector   | 6.5E-05   | -1.1E-05  | 0.011085                                    |
| correction distance | 6.6E-05   |           | <input checked="" type="checkbox"/> teached |

mesh frame graphic

display :  target positions  corrected positions

correction distance :

|           |           |           |           |
|-----------|-----------|-----------|-----------|
| < 1E-05   | < 1.9E-05 | < 2.9E-05 | < 3.9E-05 |
| < 4.8E-05 | < 5.8E-05 | < 6.7E-05 | > 6.7E-05 |

outside of correction limit

position :  not teached

Représentation de frame de type 3 3

## 1 Modifier frame

edit frame 66: mesh

|           |                                   |                  |                                     |
|-----------|-----------------------------------|------------------|-------------------------------------|
| id        | <input type="text" value="66"/>   | name             | <input type="text" value="mesh"/>   |
| type      | <input type="text" value="3"/>    | parent           | <input type="text" value="World"/>  |
| nb points | <input type="text" value="2241"/> | correction limit | <input type="text" value="0.0001"/> |

Saisir ici toutes les informations nécessaires à la création d'un frame de type 3 :

- Identifiant de 1 à 99
- Type (3)
- Nom [facultatif]
- Parent, par défaut : world
- Nombre de points
- Limite de correction (utilisé pour la calibration et l'affichage graphique)



### Référence :

Pour plus d'informations sur les types de frames, et leur fonctionnement, veuillez-vous référer au guide de programmation livré avec votre équipement.

## 2 Paramètres de nœud

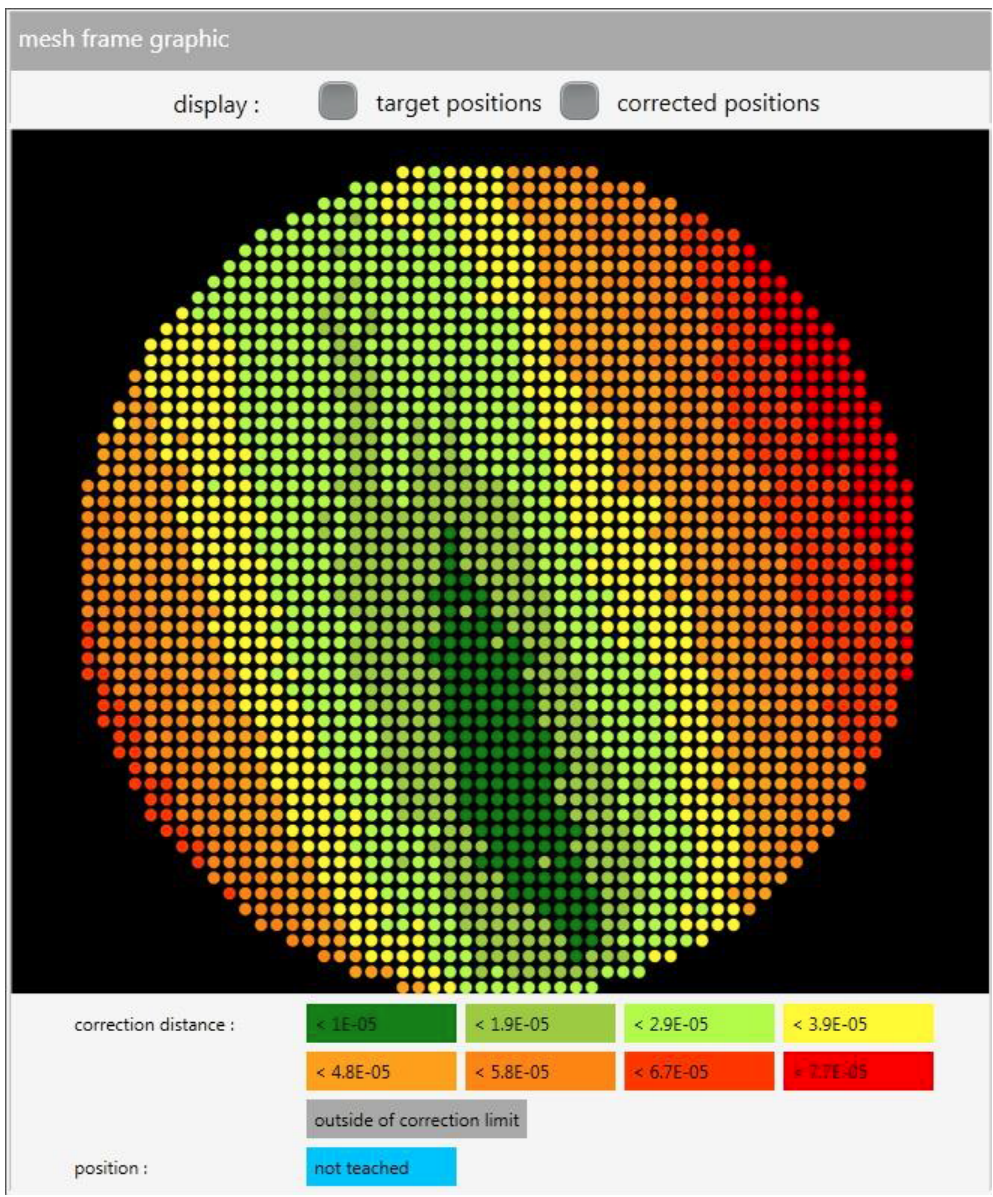
node parameters and values

|                     |  |  |                                       |   |
|---------------------|--|--|---------------------------------------|---|
|                     | <input type="text" value="0"/>         | x                                      | y                                     | z   |
| target position     | <input type="text" value="-0.0455"/>   | <input type="text" value="-0.0105"/>   | <input type="text" value="0"/>        |   |
| corrected position  | <input type="text" value="-0.045435"/> | <input type="text" value="-0.010511"/> | <input type="text" value="0.011085"/> |   |
| correction vector   | <input type="text" value="6.5E-05"/>   | <input type="text" value="-1.1E-05"/>  | <input type="text" value="0.011085"/> |   |
| correction distance | <input type="text" value="6.6E-05"/>   |  |                                       | <input checked="" type="checkbox"/> teached |

Cette zone permet de lire les données de chaque point du frame :

- Target position (x, y, z, rz)
- Corrected position (x, y, z, rz)
- Correction vector (x, y, z, rz)
- Correction distance
- L'état du point (programmé ou non)

### 3 Représentation de frame de type 3



Cette zone permet d'afficher un graphique des résultats obtenus lors de la calibration de ce frame. Les couleurs représentent la distance de correction entre la position de consigne et la position donnée par le robot.



## Outils

La page outils ouvre l'accès à tous les outils du robot.



**NOTE :**

Avant de changer d'onglet enregistrez les modifications au risque de perdre les modifications.



**NOTE :**

Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien .

Gestion des outils 1

Modification des outils 2

The screenshot displays the 'Outils' (Tools) interface. On the left, a list titled 'tous les outils' (all tools) contains the following items:

| id | nom                           |
|----|-------------------------------|
| 0  | World                         |
| 1  | Work Tool                     |
| 91 | Pick Frame Calibration Tool   |
| 92 | Place Frame Calibration Tool  |
| 93 | Tool Changer Calibration Tool |
| 19 | 01--03-02-07-04               |

Below the list are buttons for 'sauver' (save) and 'recharger' (reload), and a 'trier par' (sort by) dropdown set to '(aucun)'. The right side of the interface is titled 'éditer tool 91: Pick Frame Calibration Tool'. It features a table for tool coordinates:

| x                            | y        | z        |          |
|------------------------------|----------|----------|----------|
| 0.000000                     | 0.000000 | 0.011324 | calculer |
| calculer depuis 2 positions: |          |          |          |
| sans outil                   |          |          |          |
| 0.000000                     | 0.000000 | 0.000000 | courant  |
| avec outil                   |          |          |          |
| 0.000000                     | 0.000000 | 0.000000 | courant  |

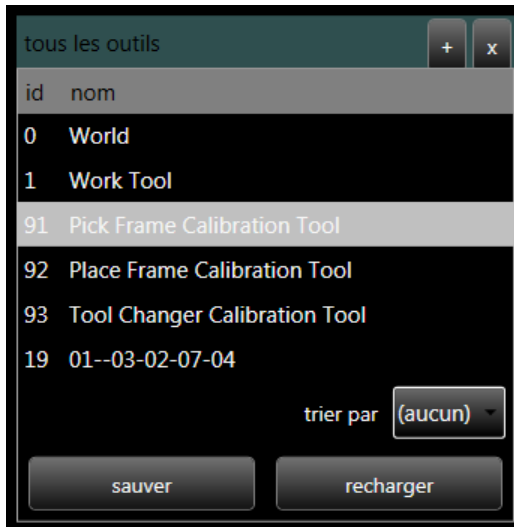
At the bottom right, a 'état robot' (robot status) diagram shows the following states and transitions:

- off (red dot)
- initialisation (orange dot)
- idle (green dot)
- erreur (red dot)
- urgence (red dot)

Arrows indicate transitions: from 'off' to 'initialisation', from 'initialisation' to 'idle', from 'idle' to 'erreur', from 'erreur' to 'urgence', from 'urgence' to 'off', and from 'urgence' to 'initialisation'. A power button icon is positioned between 'initialisation' and 'idle'.

État robot 3

## 1 Gestion des outils



Cette zone permet de visualiser tous les outils créés.

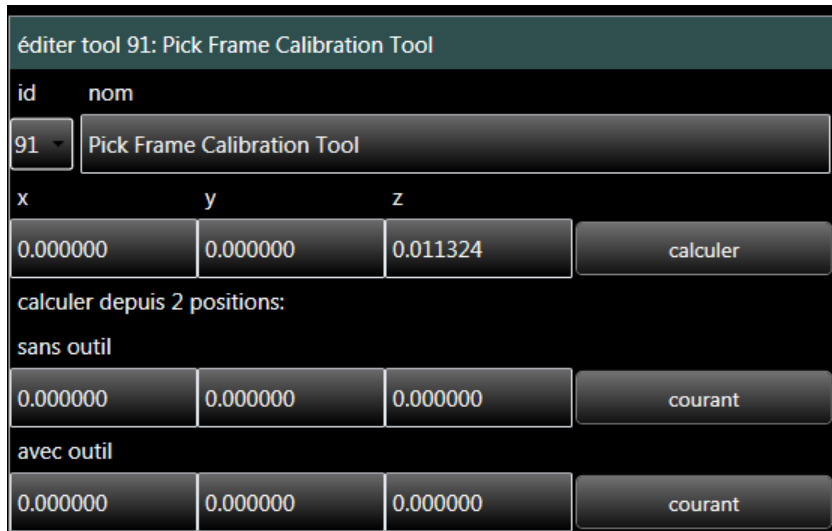
- Le bouton "+" permet de créer un nouvel outil.
- Le bouton "x" permet de supprimer un outil.
- Appuyez sur le bouton "save" pour enregistrer toutes les modifications effectuées dans le robot.



**NOTE :**

*Pour annuler les modifications et rétablir les valeurs contenues dans le robot, cliquez sur le bouton "recharger" avant d'avoir cliqué sur "sauver".*

## 2 Modification des outils



Saisissez ici toutes les informations nécessaires à la création d'un outil :

- Identifiant de 1 à 99
- Nom [facultatif]
- Parent, par défaut : world
- Longueurs d'outil (x,y,z)



**NOTE :**

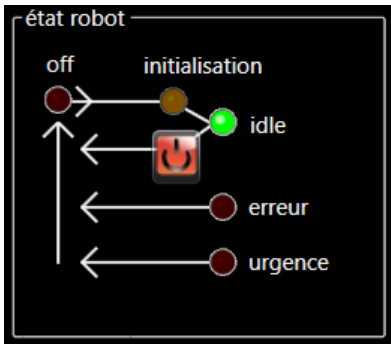
*Il est possible d'insérer la position actuelle du robot avec et sans l'outil puis de calculer automatiquement la différence pour X, Y et Z.*



**NOTE :**

*Les valeurs X et Y sont nécessaires uniquement pour les outils spéciaux avec outil excentré. La plupart des outils sont concentriques et leurs valeurs X et Y doivent être égales à 0.*

### 3 État robot



Les états robot sont indiqués dans la description de la [page d'accueil du robot](#).

## Points

La page points ouvre l'accès à tous les points du robot.



Si vous utilisez un grand nombre de points, préférez l'utilisation d'une collection de points importable sous la forme d'un fichier texte contenant des coordonnées de points sur chaque ligne (X, Y, Z) séparées par un espace, une tabulation ou un point-virgule.



**NOTE :**

*Avant de changer d'onglet enregistrez les modifications au risque de perdre les modifications.*



**NOTE :**

*Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien .*

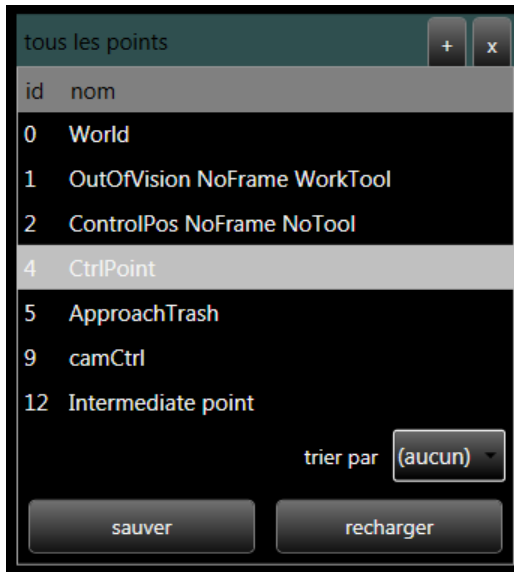
The screenshot displays the HMI interface for managing robot points. It is divided into three main sections:

- Gestion des points (1):** A list of points with columns for 'id' and 'nom'. The list includes:
 

| id | nom                          |
|----|------------------------------|
| 0  | World                        |
| 1  | OutOfVision NoFrame WorkTool |
| 2  | ControlPos NoFrame NoTool    |
| 4  | CtrlPoint                    |
| 5  | ApproachTrash                |
| 9  | camCtrl                      |
| 12 | Intermediate point           |


 Below the list are 'sauver' and 'recharger' buttons, and a 'trier par (aucun)' dropdown.
- Modifier un point (2):** A form for editing 'point 4: CtrlPoint'. It contains:
  - id: 4, nom: CtrlPoint
  - Coordinates: x=0.040307, y=0.030470, z=0.002772
  - Buttons: 'courant' and 'déplacer'
  - frame: World, outil: World
- État robot (3):** A state transition diagram for the robot. States are represented by colored circles:
  - off (red)
  - initialisation (orange)
  - idle (green)
  - erreur (red)
  - urgence (red)
 Transitions are shown with arrows: from 'off' to 'initialisation', from 'initialisation' to 'idle', from 'idle' to 'erreur', from 'erreur' to 'urgence', and from 'urgence' back to 'off'.

## 1 Gestion des points

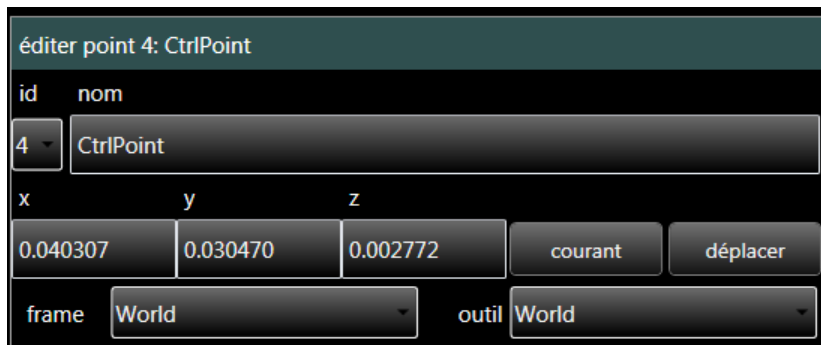


Cette zone permet de visualiser tous les points créés.

- Appuyez sur le bouton "+" pour créer un nouveau point.
- Appuyez sur le bouton "x" pour supprimer un point.
- Appuyez sur le bouton "save" pour enregistrer toutes les modifications effectuées dans le robot.

**NOTE :**  
 Pour annuler les modifications et rétablir les valeurs contenues dans le robot, cliquez sur le bouton "recharger" avant d'avoir cliqué sur "sauver".

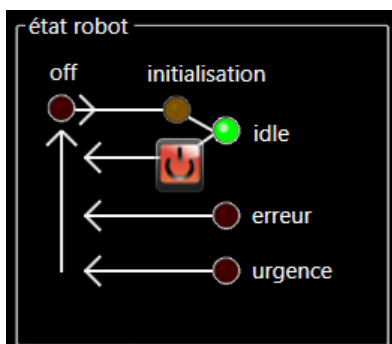
## 2 Modifier un point



Entrer ici toutes les informations nécessaires à la création d'un point :

- Identifiant de 1 à 99
- Nom [facultatif]
- Parent, par défaut : world
- Coordonnées du point (x,y,z,rz)

## 3 État robot



Les états robot sont indiqués dans la description de la [page d'accueil du robot](#).

## Paramètres

La page Paramètres ouvre l'accès à des paramètres très spécifiques qui peuvent rendre le robot inutilisable.

Asyrl only



**NOTE :**

Avant de changer d'onglet enregistrez les modifications au risque de perdre les modifications.



**NOTE :**

Seul le fabricant peut modifier cette page.



**IMPORTANT !**

Ces paramètres sont très importants. Un réglage inapproprié peut rendre le robot inutilisable.

The screenshot shows the 'paramètres' screen with the following sections and callouts:

- 1 Paramètres de mouvements:** Includes fields for vitesse (2.5 m/s), acc (250 m/s<sup>2</sup>), dec (250 m/s<sup>2</sup>), jerk (1500 m/s<sup>3</sup>), and an 'automatique' checkbox.
- 2 Gains du contrôleur:** Includes gain matrices (kr, kp, kd, ki, ffa) and 'gains xyz'/'gains rz' radio buttons.
- 3 Paramètres d'initialisation:** Includes mode (11), vitesse (0.1 rad/s), and facteur de gain (0.8).
- 4 Limites du contrôleur xyz:** Includes tracking error limits (0.05, 25), integration limits (7, 4), and filter frequencies (100 Hz, 2500 Hz).
- 5 Paramètres réseau:** Includes network name (pocketdelta\_14470001), domaine (cpa-group.local), IP (192.168.0.10), masque réseau (255.255.255.0), passerelle (10.0.0.1), and DNS (10.0.0.10).
- 6 Enregistrement dans le robot:** A button labeled 'sauver les paramètres' to save settings.
- 7 Version robot:** Displays robot version (4.5.0rc20) and last update date (18.06.2015).

## 1 Paramètres de mouvements

Les champs contenus dans cette zone permettent de régler les paramètres vitesse de mouvement, accélération, décélération et jerk.



### IMPORTANT !

*La modification de ces paramètres peut entraîner des dysfonctionnements graves voire une panne totale de la machine.*

## 2 Gains du contrôleur

Les champs contenus dans cette zone permettent de régler les paramètres de régulation.



### IMPORTANT !

*La modification de ces paramètres peut entraîner des dysfonctionnements graves voire une panne totale de la machine.*

## 3 Paramètres d'initialisation

Les champs contenus dans cette zone permettent de régler les paramètres de mode d'initialisation, de vitesse et de facteur de gain.



### IMPORTANT !

*La modification de ces paramètres peut entraîner des dysfonctionnements graves voire une panne totale de la machine.*

#### 4 Limites du contrôleur xyz

Les champs contenus dans cette zone permettent de régler les paramètres de limites du contrôleur.



**IMPORTANT !**

*La modification de ces paramètres peut entraîner des dysfonctionnements graves voire une panne totale de la machine.*

#### 5 Paramètres réseau

Cette zone permet de modifier le nom de domaine ou l'adresse IP du robot.



**IMPORTANT !**

*La modification de ces paramètres peut entraîner des dysfonctionnements graves voire une panne totale de la machine.*

#### 6 Enregistrement dans le robot

Cliquer sur ce bouton après avoir cliqué sur "appliquer" pour enregistrer les paramètres dans le robot.



|            |   |            |
|------------|---|------------|
|            | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Paramètres | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## 7 Version robot



Cette zone contient le numéro de version robot, le numéro de série ainsi que la date de la dernière mise à jour. Ces données sont seulement informatives, elles ne peuvent être modifiées.

## Réglages d'affichage

La page de réglages d'affichage ouvre l'accès aux paramètres d'affichage.



**NOTE :**

*Avant de changer d'onglet enregistrez les modifications au risque de perdre les modifications.*

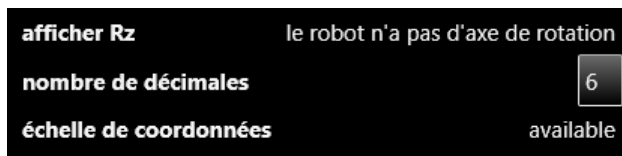


**NOTE :**

*Cette page est exploitable uniquement avec un niveau d'accès Technicien .*



### Gestion des réglages d'affichage



Le champ "affichage Rz" permet d'activer ou non l'affichage des coordonnées de l'axe de rotation RZ. Cette sélection n'est pas disponible quand le robot n'est pas équipé d'un axe RZ et le champ affiche le message "le robot n'a pas d'axe de rotation".

Le champ "nombre de décimales" permet de régler le nombre de décimales affichées dans les onglets "accueil" et "avancé". Le chiffre entré doit être compris entre 0 et 9.

Le champ "échelle de coordonnées" si l'échelle de coordonnées est disponible ou non.

Le bouton "appliquer changements" commande l'enregistrement des paramètres. Ce bouton est masqué quand la fonction n'est pas applicable.

|          |   |            |
|----------|---|------------|
|          | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Recettes | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Recettes

Ce chapitre décrit les pages relatives à la gestion des recettes.

### Liste des pages

|                      |     |
|----------------------|-----|
| Page d'accueil ..... | 155 |
| AsyView .....        | 158 |
| Cellule .....        | 161 |
| Module .....         | 162 |
| Asycube .....        | 163 |
| Vision .....         | 165 |
| Process .....        | 168 |

### Contrôles désactivés

Certains onglets, pages, boutons, zones de texte, etc peuvent être désactivés en fonction de l'état des paramètres suivants :

- État de la connexion du produit (désactivé si non connecté).
- Fonction impossible actuellement (une autre fonction est en cours)
- Le niveau d'accès ne permet pas d'accéder au paramètre.

## Page d'accueil

La page d'accueil ouvre l'accès à la gestion des recettes globales (fichier .rec).

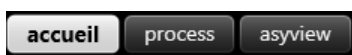


### NOTE :

Cet onglet est visible uniquement en utilisant un robot avec le système de Process.



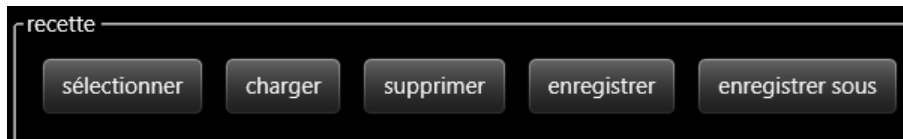
### 1 Groupe de sélection de produit



Ces boutons commandent la navigation entre les différentes recettes de produits.

Le bouton accueil permet de gérer la recette qui inclut les recettes de tous les produits.

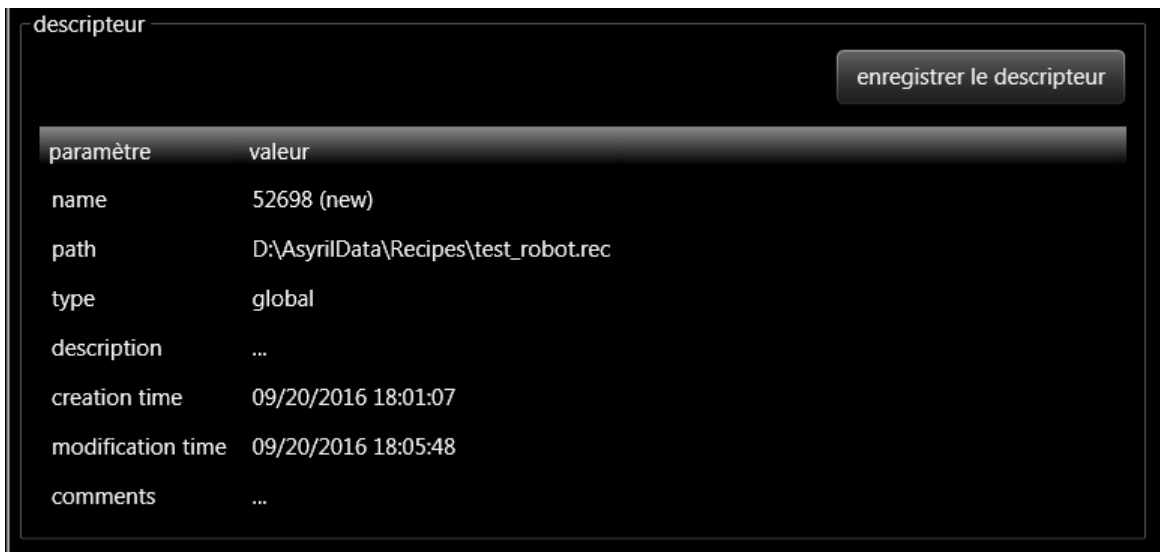
## 2 Groupe actions



Ce groupe contient plusieurs boutons qui permettent de gérer les recettes globales.

| Bouton                  | Description  |
|-------------------------|--|
| <b>sélectionner</b>     | Permet de sélectionner la recette à charger (fichier *.rec). La sélection de la recette active l'affichage du descripteur.   |
| <b>charger</b>          | Permet de charger la recette sélectionnée.<br>La led en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin du chargement, la LED passe au vert (mode veille).   |
| <b>effacer</b>          | Permet d'effacer la recette sélectionnée.  |
| <b>enregistrer</b>      | Permet d'enregistrer la recette sélectionnée (remplace la recette précédemment sélectionnée).<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille). |
| <b>enregistrer sous</b> | Permet d'enregistrer la recette sélectionnée dans un nouveau fichier.<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille).                         |

### 3 Groupe descripteur

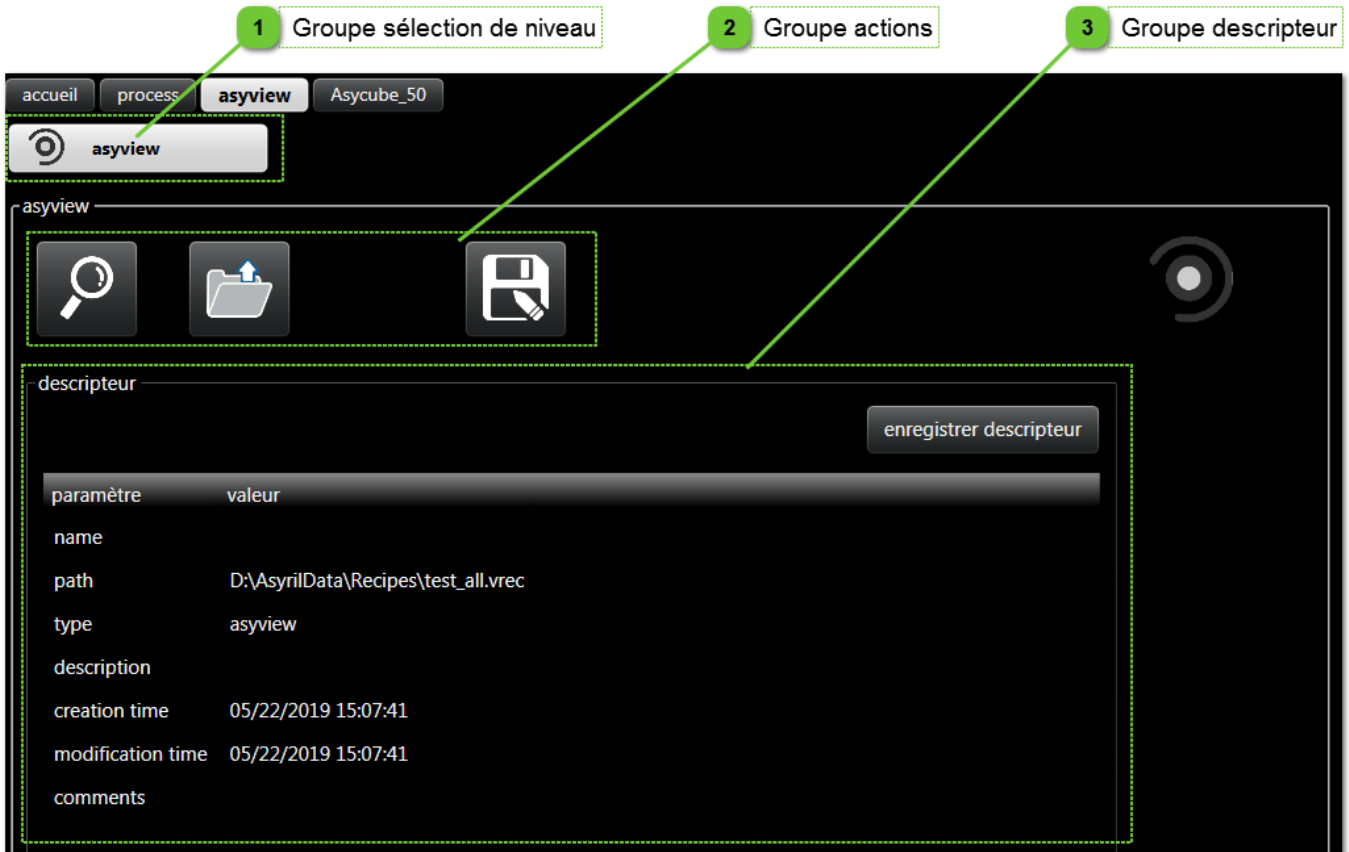


Ce groupe affiche le descripteur de la recette. Le descripteur fournit certaines informations sur la recette. Le bouton "enregistrer descripteur" permet d'enregistrer les modifications apportées au descripteur.

| Champ                    | Description  |
|--------------------------|--|
| <b>name</b>              | Nom de la recette. Un nom par défaut (un numéro aléatoire) est attribué et peut être modifié à volonté.          |
| <b>path</b>              | Chemin de la recette.  |
| <b>type</b>              | Type de la recette (peut être global, AsyView, process).   |
| <b>description</b>       | Description de la recette (pour une description utilisateur).  |
| <b>creation time</b>     | Date et heure de création de la recette. Cette valeur est créée au premier enregistrement de la recette.         |
| <b>modification time</b> | Date et heure de la dernière modification de la recette. La valeur change à chaque enregistrement de la recette. |
| <b>comments</b>          | Commentaires au sujet de la recette (pour les commentaires utilisateur).   |

# AsyView

La page de recette AsyView ouvre l'accès à la gestion des recettes AsyView (fichier .vrec) et au niveau inférieur des recettes (cellule, module et Asycube).



## 1 Groupe sélection de niveau



Ce bouton permet de sélectionner le niveau de recette AsyView.

## 2 Groupe actions

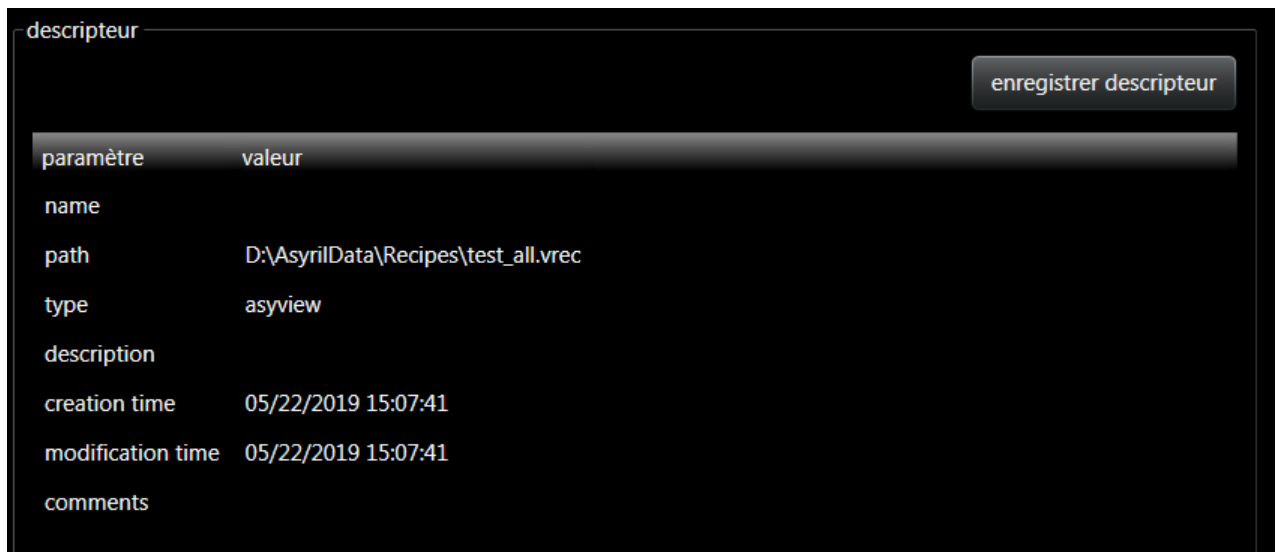


Ce groupe contient plusieurs boutons qui permettent de gérer les recettes AsyView.

| Bouton                  | Description  |
|-------------------------|--|
| <b>sélectionner</b>     | Permet de sélectionner la recette à charger (fichier *.vrec). La sélection de la recette active l'affichage du descripteur.  |
| <b>charger</b>          | Permet de charger la recette sélectionnée.<br>La led en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin du chargement, la LED passe au vert (mode veille).   |
| <b>enregistrer</b>      | Permet d'enregistrer la recette sélectionnée (remplace la recette précédemment sélectionnée).<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille). |
| <b>enregistrer sous</b> | Permet d'enregistrer la recette sélectionnée dans un nouveau fichier.<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille).                         |



### 3 Groupe descripteur

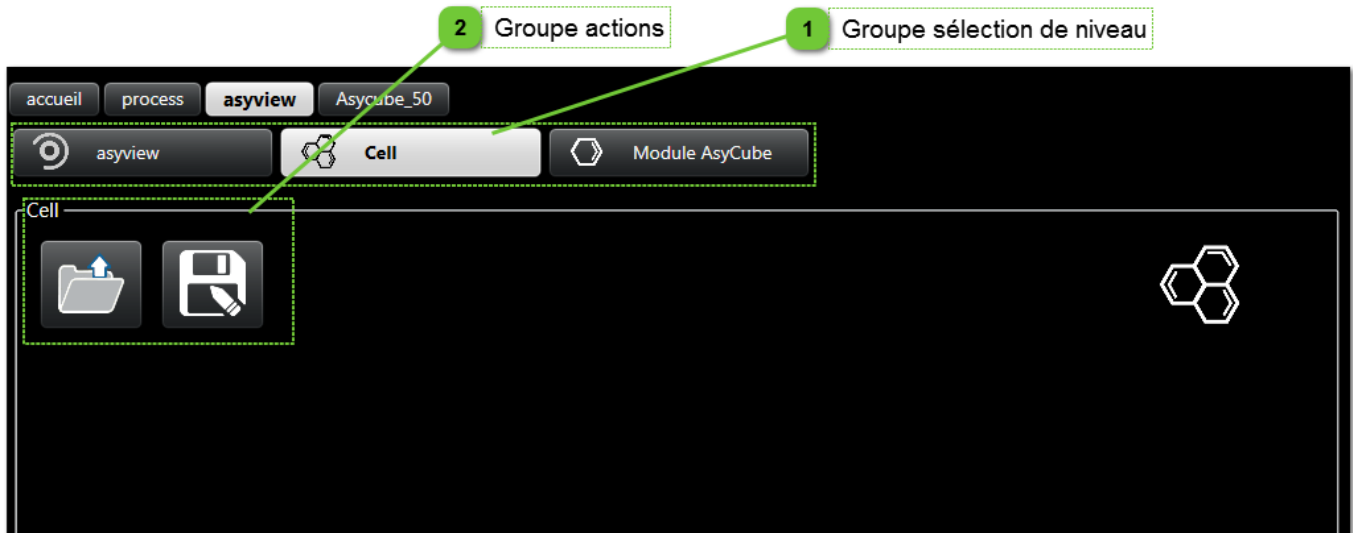


Ce groupe affiche le descripteur de la recette. Le descripteur fournit certaines informations sur la recette. Le bouton "enregistrer descripteur" permet d'enregistrer les modifications apportées au descripteur.

| Champ                    | Description  |
|--------------------------|--|
| <b>name</b>              | Nom de la recette. Un nom par défaut (un numéro aléatoire) est attribué et peut être modifié à volonté.          |
| <b>path</b>              | Chemin de la recette.  |
| <b>type</b>              | Type de la recette (peut être global, AsyView, process).   |
| <b>description</b>       | Description de la recette (pour une description utilisateur).  |
| <b>creation time</b>     | Date et heure de création de la recette. Cette valeur est créée au premier enregistrement de la recette.         |
| <b>modification time</b> | Date et heure de la dernière modification de la recette. La valeur change à chaque enregistrement de la recette. |
| <b>comments</b>          | Commentaires au sujet de la recette (pour les commentaires utilisateur).   |

## Cellule

La page recettes de la cellule de l'AsyView donne accès à l'administration des recettes de cellule AsyView (fichier .cavaf) et aux niveaux inférieurs de recette (module et Asycube).



### 1 Groupe sélection de niveau





Ce bouton permet de sélectionner le niveau de recette de la cellule AsyView.

### 2 Groupe actions

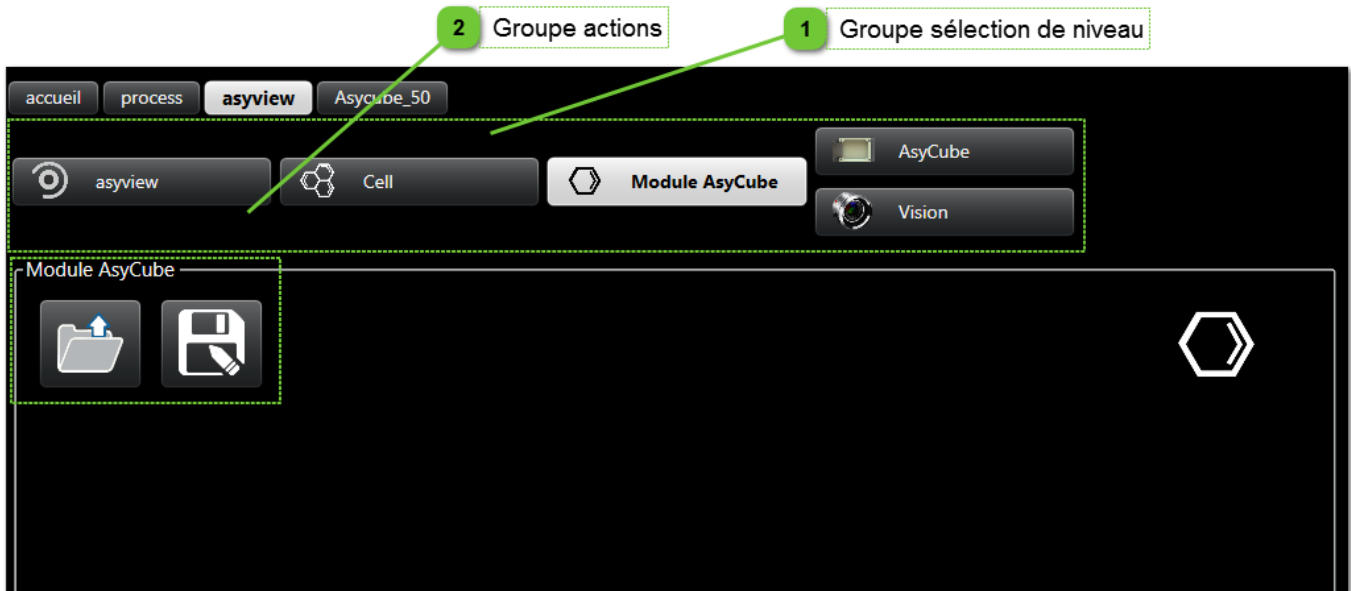


Ce groupe contient plusieurs boutons qui permettent de gérer les recettes de cellule AsyView.

| Bouton  | Description  |
|---|--|
|  | Permet de charger une recette de cellule.<br>La led en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin du chargement, la LED passe au vert (mode veille).                              |
|  | Permet d'enregistrer la recette actuelle dans un nouveau fichier.<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille). |

## Module

La page recettes du module de l'AsyView donne accès à l'administration des recettes de modules AsyView (fichier .mavaf) et aux niveaux inférieurs de recette (Asycube).



### 1 Groupe sélection de niveau



Ce bouton permet de sélectionner le niveau de recette de module AsyView.

### 2 Groupe actions



Ce groupe contient plusieurs boutons qui permettent de gérer les recettes de module AsyView.

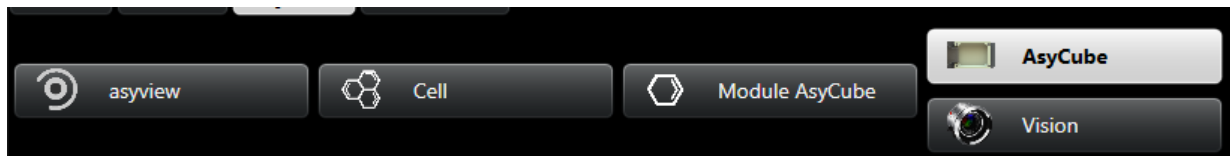
| Bouton | Description  |
|--------|--|
|        | Permet de charger une recette de module.<br>La led en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin du chargement, la LED passe au vert (mode veille).                               |
|        | Permet d'enregistrer la recette actuelle dans un nouveau fichier.<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille). |

# Asycube

La page de recette de l'Asycube dans l'AsyView ouvre l'accès à la gestion des recettes de vibrations de l'Asycube (fichiers .conf) et à la gestion des recettes de process de l'Asycube (fichier .proc). Ces fonctions sont également disponibles via les pages Asycube (pages plate-forme, trémie, process).

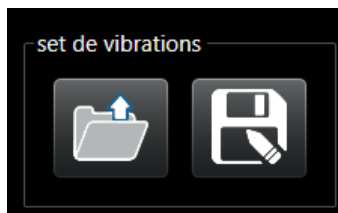


## 1 Groupe sélection de niveau





Ce bouton permet de sélectionner le niveau de recette Asycube de l'AsyView.

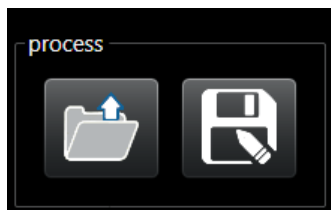
## 2 Groupe actions de vibrations





Ce groupe contient plusieurs boutons qui permettent de gérer les recettes de vibrations AsyView de l'Asycube.

| Bouton  | Description  |
|---|--|
|  | Permet de charger une recette de vibrations de l'Asycube.<br>La led en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin du chargement, la LED passe au vert (mode veille).                            |
|  | Permet d'enregistrer la recette de vibrations actuelle dans un nouveau fichier.<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille). |

## 3 Groupe actions de process



Ce groupe contient plusieurs boutons qui permettent de gérer les recettes de process AsyView de l'Asycube .

| Bouton  | Description   |
|---|---|
|  | Permet de charger une recette de process de l'Asycube.<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin du chargement, la LED passe au vert (mode veille).                            |
|  | Permet d'enregistrer la recette de process actuelle dans un nouveau fichier.<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille). |

## Vision

AsyView - La page des recettes Vision donne accès à la gestion des recettes de modèles (fichiers \*.iamod).

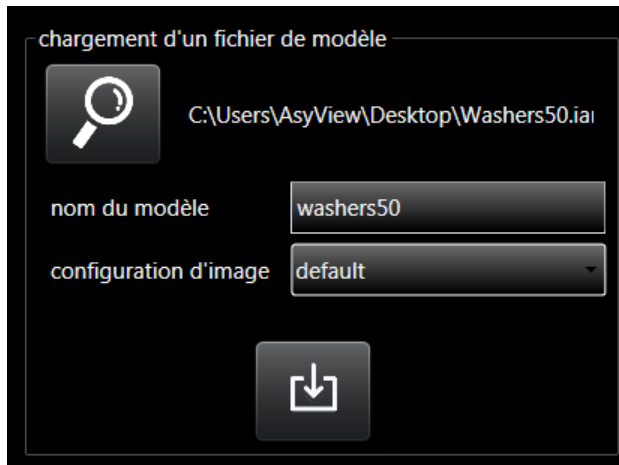


### 1 Groupe sélection du niveau








Ce bouton permet de sélectionner le niveau Vision de la recette.

## 2 Groupe de chargement de modèle

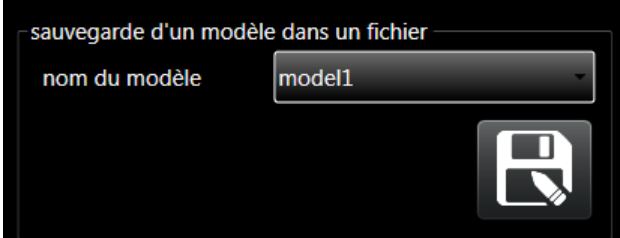


Ce groupe contient quelques commandes qui permettent de charger une recette de modèle avec un nom de modèle spécifique et un nom de configuration d'image sélectionnée.

| Bouton  | Description   |
|---|---|
|   | Permet de sélectionner le fichier de recette de modèle (*.iamod). Après sélection, le nom du modèle et le nom de la configuration d'image contenus dans la recette sont chargés et peuvent être modifiés.   |
| nom du modèle <input type="text" value="modele2"/>                                  | Indique le nom du modèle contenu dans le fichier de recette. Le nom de modèle peut être changé si nécessaire.<br><b>NOTE :</b><br> Cette zone de texte devient rouge lorsque le nom de modèle entré existe déjà. Le nom de modèle doit être modifié pour pouvoir charger le fichier de recette de modèle sélectionné.  |
| configuration d'image <input type="text" value="default"/>                          | Indique le nom de la configuration d'image contenue dans le fichier de recette (s'il existe dans le système utilisé). Le nom de la configuration d'image peut être changé si nécessaire.  |
|  | Permet de charger le fichier de recette de modèle sélectionné avec le nom de modèle et le nom de la configuration d'image donnés.<br>La LED en haut à droite de l'HMI indique l'état de chargement (état de fonctionnement (jaune)). Pendant ce temps, il n'est pas permis d'utiliser d'autres fonctions de l'HMI.<br>À la fin du chargement, la LED passera en état Idle (vert).<br><b>NOTE :</b><br> Ce bouton est désactivé quand le fichier de recette de modèle est sélectionné. Sélectionnez un fichier de recette de modèle avant de pouvoir le charger.<br><b>NOTE :</b><br> Ce bouton est désactivé lorsque le nom de modèle entré existe déjà. Le nom de modèle |

*doit être modifié pour pouvoir charger le fichier de recette de modèle sélectionné.*

### 3 Groupe d'enregistrement de modèle



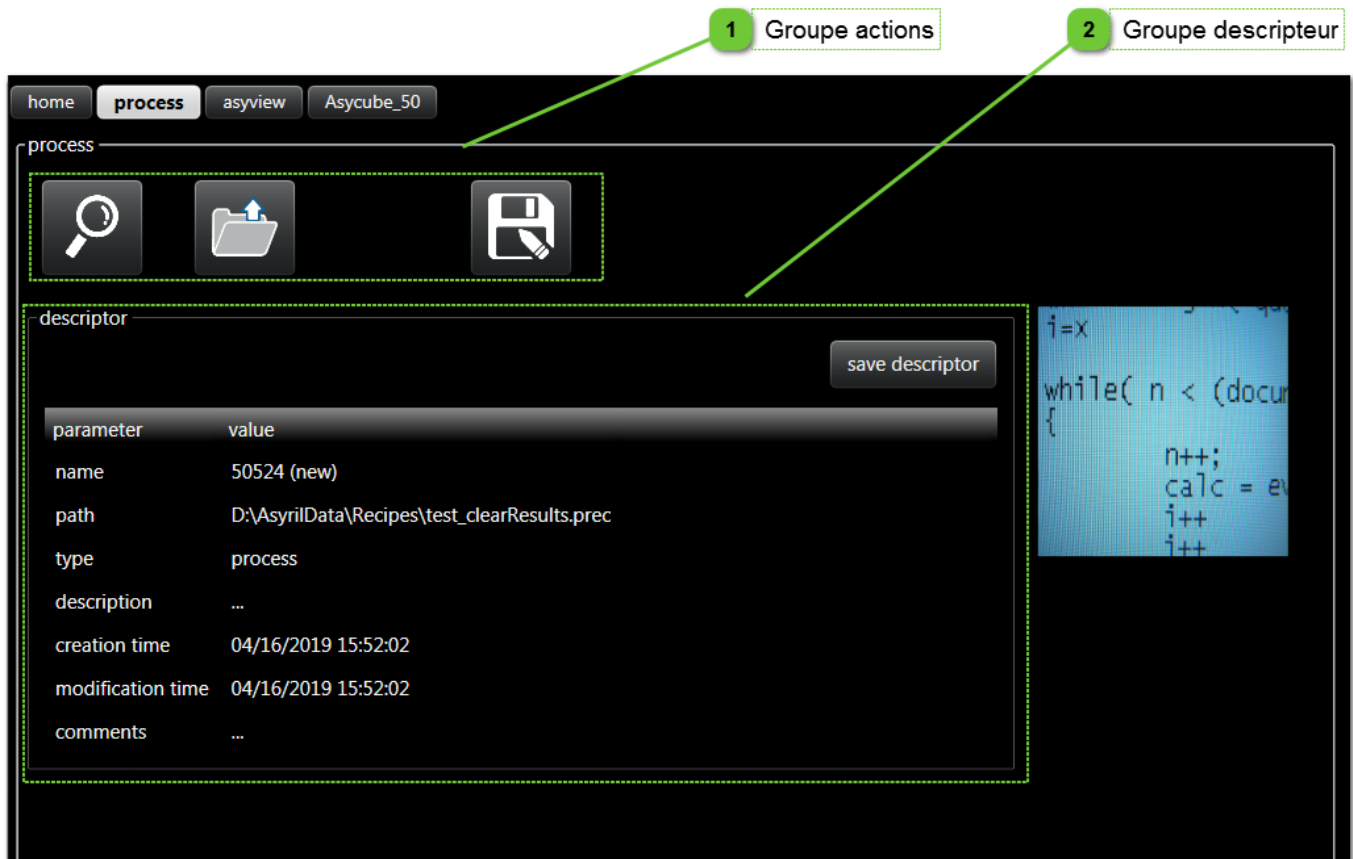
Ce groupe contient quelques commandes qui permettent d'enregistrer une recette de modèle.

| Button | Description   |
|--------|---|
|        | Permet de sélectionner le nom de modèle à enregistrer dans un fichier de recette de modèle (*.iamod).   |
|        | Permet d'enregistrer le nom de modèle sélectionné dans un nouveau fichier. Une fenêtre s'ouvrira pour sélectionner le chemin de sauvegarde et pour donner un nom au fichier. La LED en haut à droite de l'HMI indique l'état d'enregistrement (état de fonctionnement (jaune)). Pendant ce temps, il n'est pas permis d'utiliser d'autres fonctions de l'HMI. À la fin de l'enregistrement, la LED passera en état Idle (vert). |



## Process

La page de recette de process permet de gérer les recettes de process (fichiers .prec).



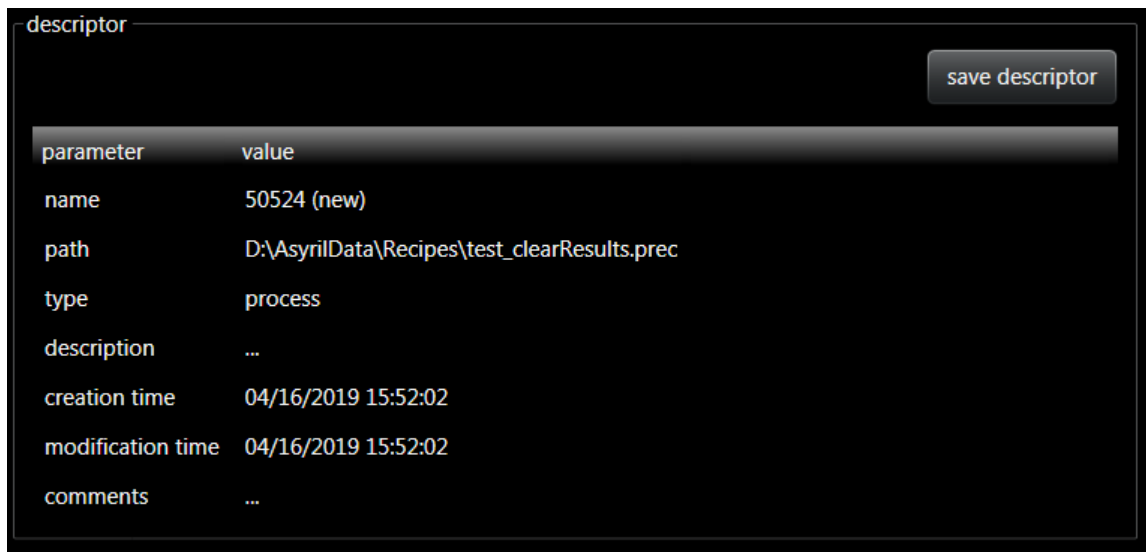
### 1 Groupe actions



Ce groupe contient plusieurs boutons qui permettent de gérer les recettes du process.

| Bouton                  | Description  |
|-------------------------|--|
| <b>sélectionner</b>     | Permet de sélectionner la recette à charger (fichier *.prec). La sélection de la recette active l'affichage du descripteur.  |
| <b>charger</b>          | Permet de charger la recette sélectionnée.<br>La led en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin du chargement, la LED passe au vert (mode veille).                                 |
| <b>enregistrer sous</b> | Permet d'enregistrer la recette sélectionnée dans un nouveau fichier.<br>La LED en haut à droite du HMI indique l'état du chargement (état en cours (jaune)). Aucune autre fonction du HMI n'est autorisée pendant ce temps.<br>À la fin de l'enregistrement la LED passe au vert (mode veille). |

## 2 Groupe descripteur



Ce groupe affiche le descripteur de la recette. Le descripteur fournit certaines informations sur la recette. Le bouton "enregistrer descripteur" permet d'enregistrer les modifications apportées au descripteur.

| Champ                    | Description  |
|--------------------------|--|
| <b>name</b>              | Nom de la recette. Un nom par défaut (un numéro aléatoire) est attribué et peut être modifié à volonté.          |
| <b>path</b>              | Chemin de la recette.  |
| <b>type</b>              | Type de la recette (peut être global, AsyView, process).   |
| <b>description</b>       | Description de la recette (pour une description utilisateur).  |
| <b>creation time</b>     | Date et heure de création de la recette. Cette valeur est créée au premier enregistrement de la recette.         |
| <b>modification time</b> | Date et heure de la dernière modification de la recette. La valeur change à chaque enregistrement de la recette. |
| <b>comments</b>          | Commentaires au sujet de la recette (pour les commentaires utilisateur).   |

|                           |   |            |
|---------------------------|---|------------|
|                           | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Guide de dépannage rapide | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

## Guide de dépannage rapide

| Ref. | Problème   | Solution  |
|------|--|---|
| 1    | <i>Le HMI se plante au démarrage</i>                               | Démarrez le HMI avec le niveau administrateur (clic droit sur le raccourci, Propriétés/Compatibilité, sélectionner "Démarrer ce programme au niveau administrateur" - "Run this program as an administrator").  |
| 2    | <i>Le HMI démarre mais n'affiche aucun bouton</i>                  | L'élément SurfaceToolKit est manquant ou incorrectement installé.   |
| 3    | <i>La commande est rejetée par AsyView</i>                         | Réinitialiser AsyView pour corriger la panne et charger tous les états en mode veille IDLE. En cas d'échec, le problème doit être corrigé manuellement (par exemple si la connexion n'est pas établie).   |
| 4    | <i>Il n'est pas possible d'enregistrer la configuration du HMI</i> | L'accès en écriture n'est pas autorisé dans C:\ProgramData\Supplier\Hmi. De nombreuses solutions permettent de corriger ce problème : <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Démarrez le HMI avec des droits d'administrateur (<a href="#">voir procédure</a>).</li> <li>2. Contacter le service informatique pour disposer d'un accès total à ce dossier.</li> <li>3. Copiez le dossier SupplierData dans D:\ (le HMI commence par vérifier l'existence du dossier SupplierData dans D:\ avant de rechercher sur le disque C).</li> <li>4. Copiez le dossier SupplierData dans un autre dossier pour lequel vous disposez d'un accès total. Cliquez sur sélectionner dans la page de configuration du HMI, dans la groupe chemin de SupplierData, et sélectionnez le dossier dans lequel vous voulez copier le dossier SupplierData.</li> </ol> |



|                   |   |            |
|-------------------|---|------------|
|                   | Interface utilisateur HMI -<br>Manuel d'utilisation |            |
| Table de révision | Version du document : H2                            | 28.07.2021 |

Ce document est la propriété exclusive de Asyrl S.A., il ne peut être reproduit, modifié ou communiqué, en partie ou en totalité sans autorisation préalable écrite de Asyrl S.A. Asyrl S.A. se réserve le droit de modifier sans préavis pour des raisons d'amélioration du produit, toute information contenue dans ce document.



Asyrl SA  
Z.I. le Vivier  
Ch-1690 Villaz-St-Pierre  
Suisse  
Tél. +41 26 653 71 90  
Fax +41 26 653 71 91  
[info@asyrl.com](mailto:info@asyrl.com)  
[www.asyrl.com](http://www.asyrl.com)