



Main.vi

D:\Travail\Projet\En cours\2016\Optique et mesure\LTP 2\Main.vi

Last modified on 22/09/2016 at 12:36

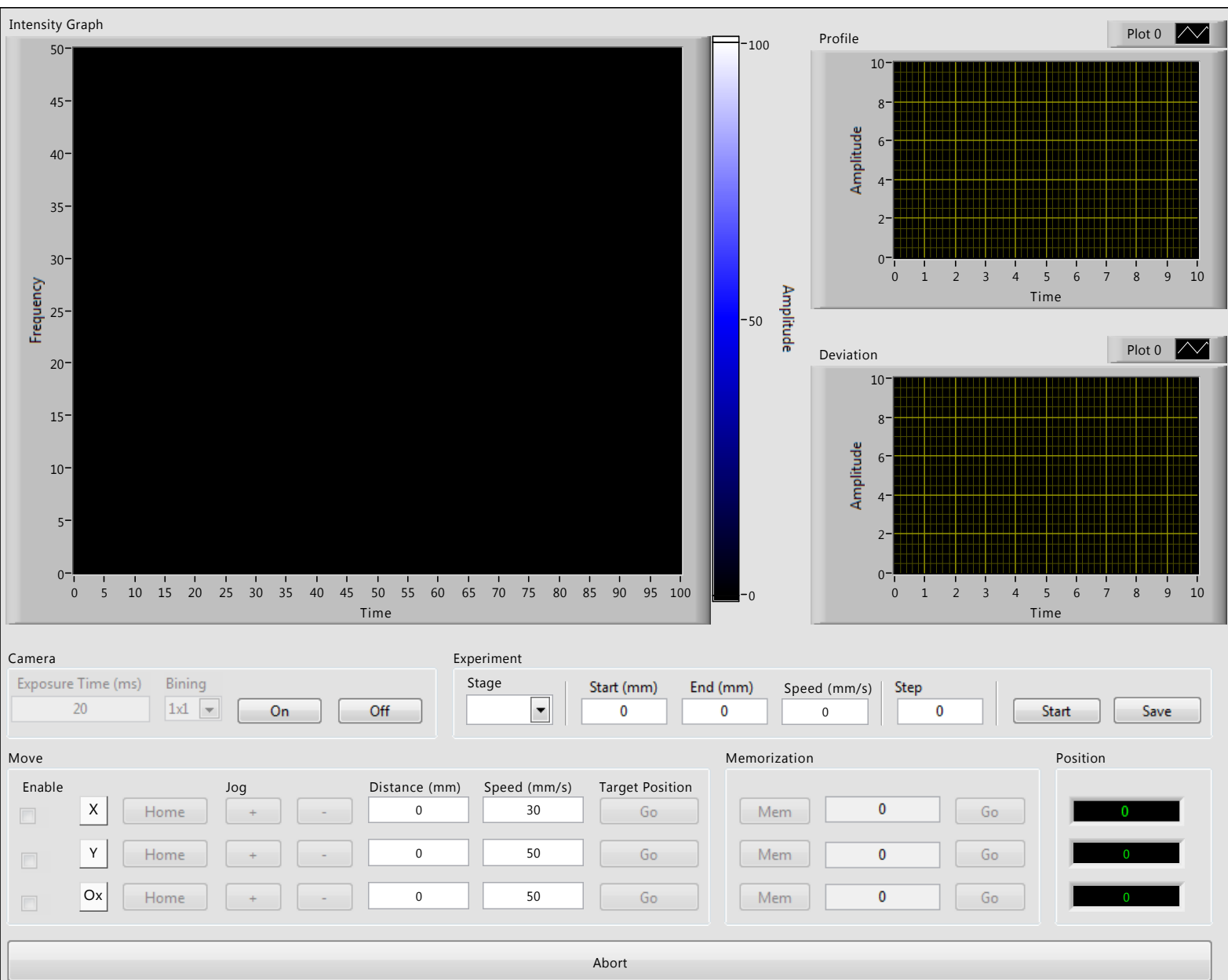
Printed on 23/09/2016 at 12:29

Le programme Main est l'IHM principal du programme LPT. Il permet le controle des moteur liés au chassis XPS ainsi que l'affichage d'image acquissent par une caméra.

La structure adoptée correspond à une MHL (voir formation CORE 3).

Nous y trouvons :

- 1- Une Boucle événementiel pour gérer la face avant du programme principale.
- 2- Une Boucle dite "MHL" qui gère les demande de la face avant, modifie les indicateurs en conséquence et enregistre toutes les erreurs remontées par les appareils dans un fichier erreur.log
- 3- Une Boucle "recipe" qui permet l'exécution de séquences synchrones impliquant plusieurs appareils
- 3- Des boucles qui vont par pair, Une boucle "Controller" avec une boucle "appareil".
  - les boucles "controller" permettent le manipulation synchronisé d'un appareil donné. Il sert aussi à traiter les erreurs que l'appareil remonte ou de les transmettre à la boucle MHL.
  - les boucle "appareil" qui manipule l'appreil et transmet les erreurs survenue au controller, ou qui transmet des données directement à la boucle MHL pour les afficher.





Main.vi

D:\Travail\Projet\En cours\2016\Optique et mesure\LTP 2\Main.vi

Last modified on 22/09/2016 at 12:36

Printed on 23/09/2016 at 12:29

**Home X**

**Home Y**

**+X**

**-X**

**+Y**

**-Y**

**Distance X**

**Distance Y**

**Speed X**

**Speed Y**

**Absolute X**

**Absolute Y**

**Home Ox**

**+Ox**

**-Ox**

**Distance Ox**

**Speed Ox**

**Absolute Ox**

**Enable X**

**Enable Y**

**Enable Ox**

**Abort**

**Mem X**

**Mem Y**

**Mem Oz**

**Go Reg X**

**Go Reg Y**

**Go Reg Ox**

**Start**

**Save**

**Start (mm)**

**End (mm)**

**Step**

**Exposure Time (ms)**

**Bining**

**Camera On**

**Camera Off**

**Stage**



Main.vi

D:\Travail\Projet\En cours\2016\Optique et mesure\LTP 2\Main.vi

Last modified on 22/09/2016 at 12:36

Printed on 23/09/2016 at 12:29

**Speed (mm/s)**

**Reg X**

**Reg Y**

**Reg Ox**

**Position X**

**Position Y**

**Position Ox**

**Intensity Graph**

**Profile**

**Deviation**