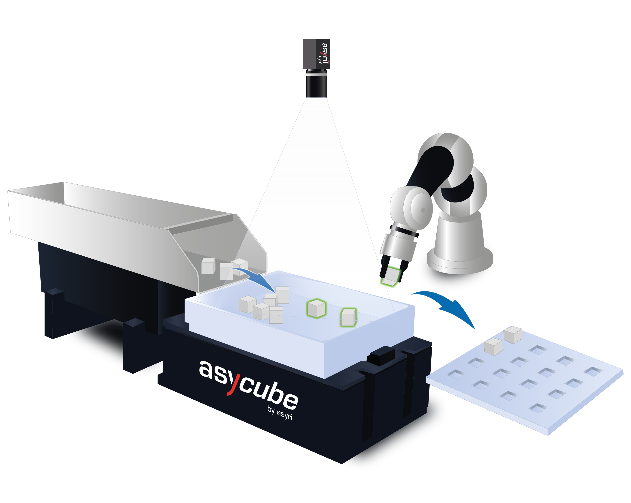
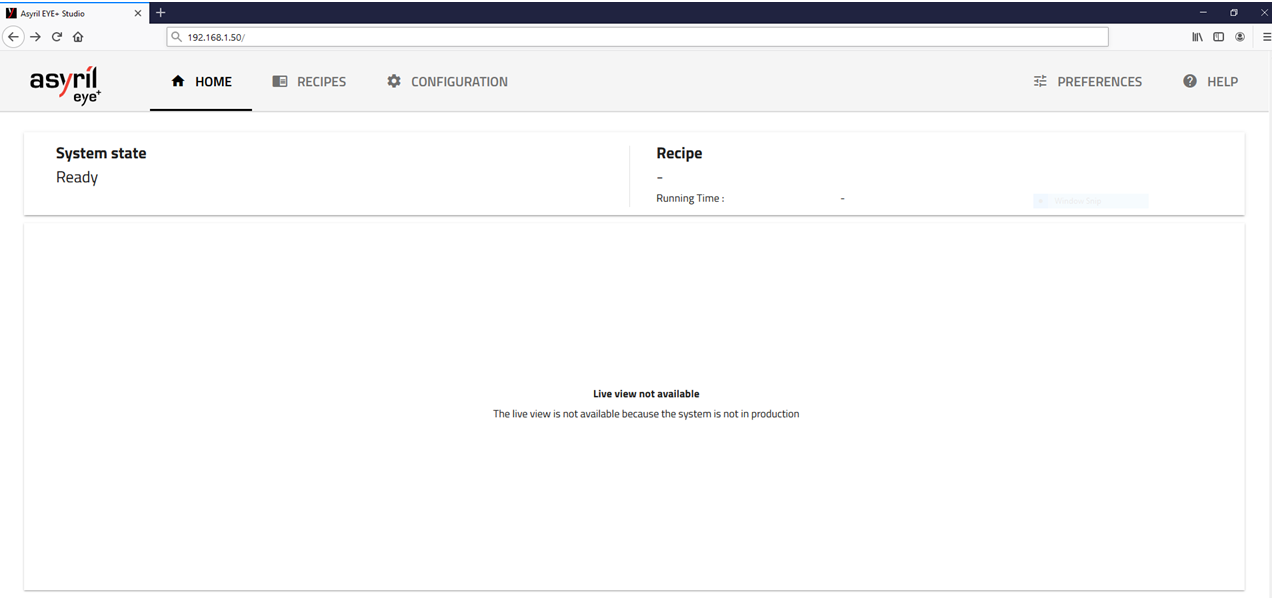
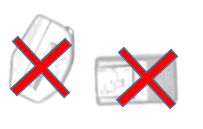
# Configuration d’un système de vision industrielle – Asyril Eye+.

Asyril EYE+ est un système de contrôle qui gère les opérations de la trémie, de la caméra, de l’éclairage et de l’Asycube (le contenant des pièces). Il offre une interface conviviale permettant de calibrer et de configurer de nouvelles recettes pour le tri des pièces de manière rapide et efficace. Conçu pour une intégration simple et sans encombre, Asyril EYE+ est compatible avec tout robot industriel.



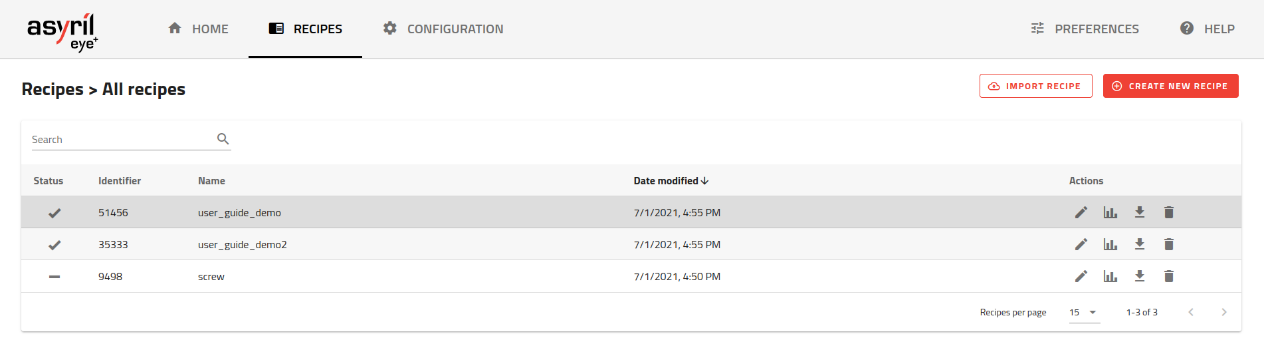
1. Mettez sous tension l’alimentation du système et configurez-la sur 24 volts et 10 ampères.
2. Identifiez visuellement les éléments du système de vision industrielle Asyril Eye+ (caméra, éclairage, scène, système de traitement, etc.).
3. Accédez à l’interface web du logiciel **Asyril Eye+ Studio** en entrant l’adresse **192.168.20.119** dans un navigateur internet.
4. Une fois connecté, rendez-vous dans l’onglet RECIPES. 
5. Choisissez un nom pour la recette.
6. Utilisez vos compétences en vision industrielle pour créer une recette permettant au robot Universal Robot UR3e de sélectionner des dominos. Afin d’éviter d’endommager les dominos, la préhension doit se faire uniquement sur des dominos positionnés face caméra dans l’Asycube :

Suivez les instructions du logiciel Asyril Eye+ Studio pour configurer les 7 étapes nécessaires à la création d’une recette permettant la manipulation des dominos.

**Vérification du fonctionnement de votre recette.**

1. Relevez l’ID de votre recette dans l’onglet **RECIPES**.



1. Cliquez ensuite sur le bouton  (en haut à droite). Puis sur .
2. Retirez toutes les pièces de l’Asycube (zone sous caméra) et placez-les dans la trémie. Dans l’une des invites de commandes, démarrez la production de votre recette avec la commande :

$> start production *id\_de\_votre\_recette*

La valeur 200 doit être retournée pour valider le bon fonctionnement de la mise en production.

1. Lancer ensuite la commande :

*$> get\_part*

Si votre recette est bien configurée, la fonction retournera la position 3D d’un domino identifié par le système.