mAPPING

Deboxeur robotisé





Calibration

Dans le mode Tableur de In-Sight Explorer, on vient rechercher dans la palette sur la droite et choisir **CalibrateGrid** et on glisse la fonction dans une cellule du tableur.



Un onglet s’affiche **configuration**, on choisit l’espacement entre les carrées, personnellement j’ai choisi 10mm.

**Attention ! Imprimez la grille de calibration si ça n’est pas fait.**

**Une image contenant texte, capture d’écran, ordinateur, logiciel

Description générée automatiquement**

Une image contenant motif, habits, Rectangle, tissu

Description générée automatiquementUne image contenant texte, capture d’écran, logiciel, affichage

Description générée automatiquementEnsuite dans la rubrique **Insérer**, notre grille est prise en compte par le logiciel car chaque carré est dans le tableau. Enfin on clique sur **calibrer**.

Pour finir avec notre calibration, dans **Résultat** on voit les nombres de points de la grille, les erreurs moyenne et maximal de la calibration et la marge d’erreur et on clique sur **OK**.

**Une image contenant texte, capture d’écran, affichage, logiciel

Description générée automatiquementAttention ! Si la marge d’erreur est trop élevée, il faut recommencer.**

Une fois notre calibrage effectué, on va utiliser l’outil **TransPatternsToWorld** afin d’avoir les coordonnées en unité métrique.

Une image contenant texte, capture d’écran, Police, ligne

Description générée automatiquementEnsuite, en double cliquant sur **Calib**, le tableur s’ouvre et on sélectionne le calibre que l’on a effectué juste avant, ensuite dans **Structure Patterns**, on choisit le pattern que l’on a fait pour notre reconnaissance de forme.

On voit que dans le tableur, des valeurs se sont insérer dans des cellules.

Une fois tous ces éléments effectués, on va venir marquer dans une cellule **‘Point (0,0)**

Et on insère en dessous la commande cette fois ci, **TransPixelToWorld**

Dans Calib, on prend le calibre que l’on a créée avant et dans l’onglet **Point**, on va choisir notre point (0,0). Mon point 0,0 sera situé en haut à droite de la caméra (zoomez pour être le plus précis possible).

Une image contenant motif, cercle, capture d’écran, Rectangle

Description générée automatiquement

Ce que ça doit ressembler après avoir tout remplie.

Une image contenant texte, capture d’écran, Police, nombre

Description générée automatiquement

L’aperçu dans les cellules :

**Attention ! Il faut bien changer le type de données dans l’onglet communication du EasyBuilder.**

Le type est « Nombre entier non signé de 8 bits » car dans le Mapping I/O d’Automation Studio le type est en USINT donc pas supérieur à 256 et 8bits=256.

Les coordonnées maintenant sont bien relevé dans Automation Studio.



Test 2 :

Test 1 :