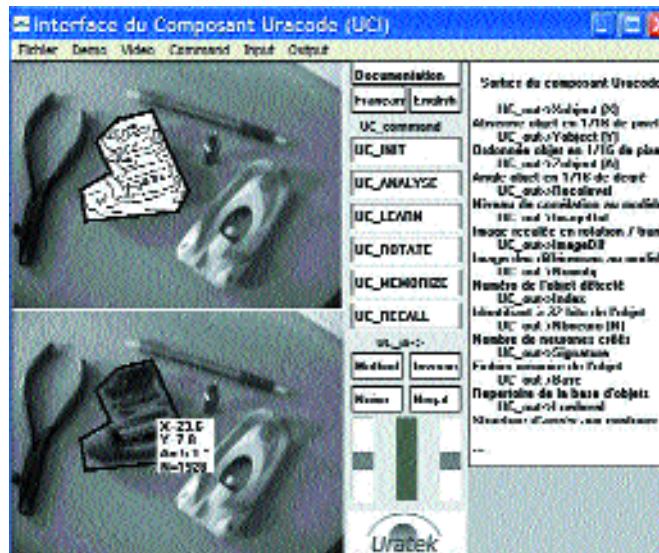


La vision temps réel

Fanas de la vision industrielle, Uracode est peut-être pour vous. Sous ce nom se cache un composant logiciel de vision issu d'une valorisation du CNRS. Parmi les atouts de ce système de reconnaissance de forme et de tracking temps réel, son indépendance par rapport aux translations et rotations de l'objet. Mais sa force principale reste son autonomie vis-à-vis des fournisseurs, ce qui lui permet de s'interfacer à pratiquement tous les systèmes de vision.



des spécialistes de vision et de robotique comme Edixia, ADDS ou Eurobaut.

Si vous êtes intéressé, vous pourrez aller sur le site Internet d'Uratek pour trouver le Kit client Uracode qui permet d'accéder à l'ensemble des fonctionnalités disponibles et comprend des outils didactiques comme des vidéos de démonstration, jeu de projet,...

CodInfos: 968

COMPOSANTS LOGICIELS DE VISION

Les composants Uratek sont des bibliothèques DLL dont la structure a une fonction unique. Ils permettent d'avoir, en quelques minutes, le contrôle de fonctionnalités de vision.

Il suffit d'introduire dans le programme vision un appel à la fonction URAXXXX, précédé de quelques initialisations en début de programme, pour que la caméra devienne intelligente et apporte en temps réel (25 à 50 fois par seconde) l'information (images et données) recherchée.

Les spécifications du constructeur sont plutôt attractives avec une localisation quelque soit l'orientation (0 to 360°), une localisation rapide (temps réel, 20 ms avec un PC PIII), une précision 3D (la sensibilité varie de 0.01 à 0.025° angulaire, et de 0,1 à 0,25 pixel en x,y).

De plus, le système de reconnaissance tolère des variations d'éclairage et de prises de vues ainsi que des occultations très importantes de l'objet et des variations de distance et taille apparente de l'objet.

Particulièrement adaptées aux applications associant la vision industrielle et la robotique, la programmation et l'intégration du composant Uracode ne requièrent pas

de compétence particulière en analyse d'images.

De façon générale, il s'adresse à des sociétés spécialisées en automatisation et/ou robotique, intégrateurs ou SSII, recherchant un composant de localisation/détection pour du guidage de robot, le recalage de robot, le contrôle qualité en production, le suivi de cible. Ce n'est pas pour rien si dans la liste des premiers utilisateurs on trouve

Uracode est un composant logiciel de vision qui n'a besoin que d'un seul appel pour être exploité dans son propre logiciel de vision industrielle ; ImageOut = Uracode(UC_command, UC_in, UC_out, UC_mouse).

UC_command pour les commandes Memorize, Learn, Rotate,...

UC_in->ImageIn est le buffer image ;

UC_in->param pour les paramètres (largeur, etc...);

UC_out->param contient l'information en sortie (coordonnées 3D et image recalée après rotation en position zéro) ;

UC_mouse est utile pour les tests d'évaluation par l'intermédiaire de l'interface UCI (Uratek Command Interface est une image clickable).