



Hangzhou OLE-Systems Co.,Ltd Address: NO.26 Shunmu
Lane,Shangcheng District,Hangzhou,China.
Sale Tel: 400-102-5850
E-Mail: sales@ole-systems.com
Website: <http://www.ole-systems.com>



感知真实!
Sensing Reality!

GS1-5 Przewodnik użytkownika

PL

Spis treści:**Strona:**

1. Tabela okablowania	2
2. Komunikacja LiDAR, konfiguracja IP komputera	3
3. Narzędzie konfiguracyjne OLEI Safety	4
3.1 Stan fabryczny	4
3.2 Narzędzie konfiguracyjne	4
3.2.1 Panel użytkownika	4
3.2.2 Ustawienia hasła	6
3.2.3 Nowy projekt	6
3.2.4 Konfiguracja urządzenia	7
3.2.5 Ustawienia parametrów	7
3.2.6 Konfiguracja OSSD	8
3.2.7 Monitorowanie punktów w chmurze	9
3.2.8 Konfiguracja pól detekcji	10
3.2.9 Rysowanie pól detekcji	11
3.2.10 Zatwierdzenie	12
3.2.11 Inicjalizacja ustawień	13

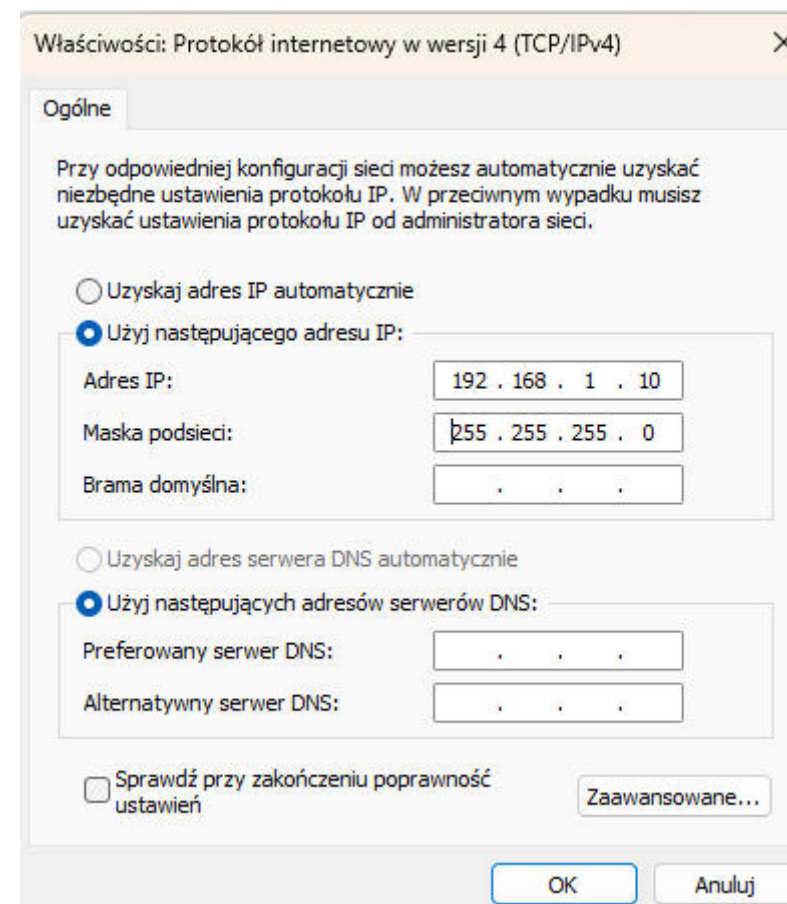
1. Tabela okablowania

Opis adresowania przewodów				
ID	Kolor	Adres	Inne	Funkcja
1	Brązowy	24VDC		Zasilanie: DC 24V
2	Niebieski	0VDC		Zasilanie: DC 0V
3	Czerwony	OSSD1A		Wyjście bezpieczeństwa 1A
4	Żółty	OSSD1B		Wyjście bezpieczeństwa 1B
5	Czerwony/Czarny	OSSD2A		Wyjście bezpieczeństwa 2A
6	Żółty/Czarny	OSSD2B		Wyjście bezpieczeństwa 2B
7	Pomarańczowy	SSD1A		Wyjście ostrzegawcze 1A
8	Czarny/Pomarańczowy	SSD1B		Wyjście ostrzegawcze 1B
9	Fioletowy	IN1+		Przełączanie obszaru wejście 1+
10	Czarny/Fioletowy	IN1-		Przełączanie obszaru wejście 1-
11	Szary	IN2+		Przełączanie obszaru wejście 2+
12	Czarny/Szary	IN2-		Przełączanie obszaru wejście 2-
13	Biały	IN3+	Muting 1A	Przełączanie obszaru wejście 3/ OSSD3 / muting 1A
14	Czarny/Biały	IN3-	Muting 1B	Przełączanie obszaru wejście 3 odwrócone/ OSSD3 / muting 1B
15	Różowy	IN4+	Muting 2A	Przełączanie obszaru wejście 4/ OSSD4 / muting 2A
16	Czarny/Różowy	IN4-	Muting 2B	Przełączanie obszaru wejście 4 odwrócone/ OSSD4 / muting 2B
17	Zielony	IN5+	EDM1	Przełączanie obszaru wejście 5/ OSSD5 / EDM 1
18	Czarny/Zielony	IN5-	EDM2	Przełączanie obszaru wejście 5 odwrócone/ OSSD5 / EDM 2
19	Żółty/Różowy	IN6+	Reset 1	Przełączanie obszaru wejście 6 / OSSD6 / reset 1
20	Żółty/Niebieski	IN6-	Reset 2	Przełączanie obszaru wejście 6 odwrócone/ OSSD6 / reset 2
21	Biały/Niebieski	CANH		CAN H
22	Biały/Czerwony	CANL		CAN L

⚠ Wszystkie kanały wejściowe służą do wyboru obszarów detekcji oraz funkcji sterujących skanera, bądź do funkcji mutingu/resetu. Są to wejścia sterowane potencjałem dodatnim i ujemnym o kodowaniu binarnym, z których konfigurator GS1 buduje wybór pola detekcji.

2. Komunikacja LiDAR, konfiguracja IP komputera

4-Pinowe złącze M12. Podczas podłączania do komputera, IP karty sieciowej należy ustawić na 192.168.1.10



Właściwości: Protokół internetowy w wersji 4 (TCP/IPv4)

Ogólne

Przy odpowiedniej konfiguracji sieci możesz automatycznie uzyskać niezbędne ustawienia protokołu IP. W przeciwnym wypadku musisz uzyskać ustawienia protokołu IP od administratora sieci.

Uzyskaj adres IP automatycznie
 Użyj następującego adresu IP:

Adres IP: 192 . 168 . 1 . 10
 Maska podsieci: 255 . 255 . 255 . 0
 Brama domyślna: . . .

Uzyskaj adres serwera DNS automatycznie
 Użyj następujących adresów serwerów DNS:

Preferowany serwer DNS: . . .
 Alternatywny serwer DNS: . . .

Sprawdź przy zakończeniu poprawność ustawień

Zaawansowane...

OK Anuluj

3. Narzędzie konfiguracyjne OLEI Safety



Konfiguracja systemu

3.1 Stan fabryczny

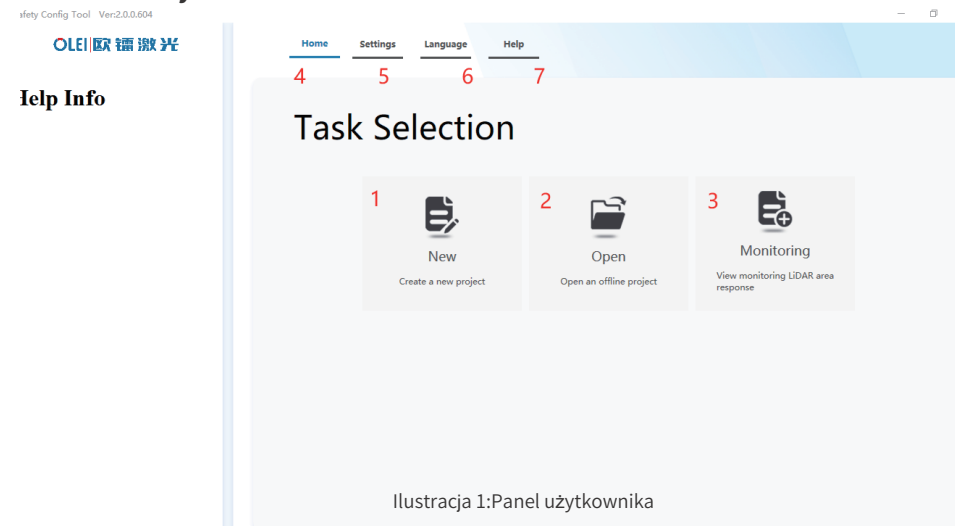
W stanie fabrycznym skaner laserowy bezpieczeństwa nie zawiera żadnej konfiguracji bazowej.

3.2 Narzędzie konfiguracyjne

Skaner laserowy bezpieczeństwa jest konfigurowany za pomocą narzędzia SafetyConfigTool.

Ten rozdział opisuje podstawowe operacje związane z narzędziem SafetyConfigTool.

3.2.1 Panel użytkownika



1. Tworzenie nowego projektu

Uwaga: Po kliknięciu Otwórz można wybrać status połączenia lidar, tryb offline lub tryb edycji podłączonego lidar.

(Sieć odpowiada aktualnie podłączonemu lidarowi / Obsługiwane modele odpowiadają obsługiwany modelom lidar offline)

2. Otwórz (Otwórz lokalny projekt offline)

Służy do otwierania zapisanego regionalnego pliku konfiguracyjnego

3. Skanuj (sprawdź reakcję obszaru bezpieczeństwa monitorowanego lidar)

Uwaga: Należy używać po podłączeniu do lidar. Po połączeniu można sprawdzić status lidar (w tym wyjście OSSD, pole detekcji odpowiadające aktualnemu OSSD itp.)

4. Strona główna (Powrót do strony głównej)

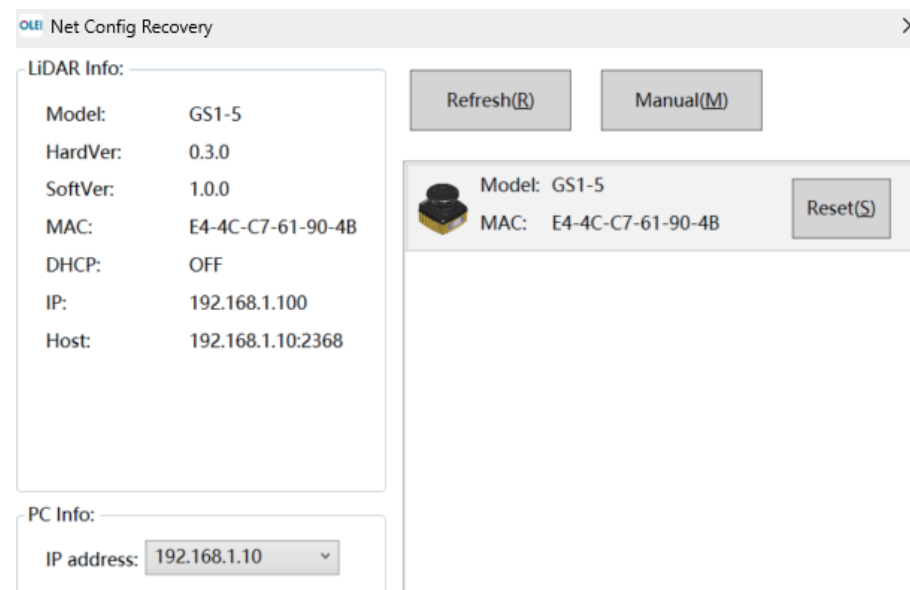
5. Opcje

Do przeglądania schematu połączeń pinów lidar

6. Języki (przełączanie między chińskim a angielskim)

7. Pomoc (Instrukcja obsługi, Przywracanie ustawień fabrycznych)

Funkcja przywracania ustawień fabrycznych (resetowanie ustawień sieciowych)



Szczegółowe informacje o działaniu, w punkcie 3.2.11.1

3.2.2 Ustawienia hasła

1. Zmiana hasła

ChangePassword

Old Password

New Password

Repeat password

ChangePassword

2. Resetowanie hasła

Reset Password

Verify

New Password

Repeat password

Reset Password

Szczegółowe informacje o działaniu, w punkcie 3.2.11.2

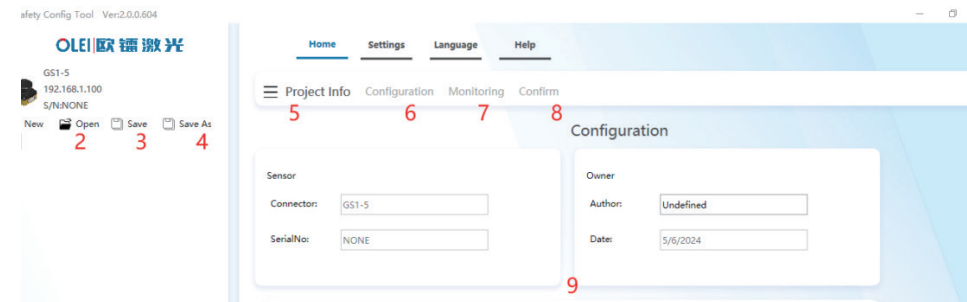
3.2.3 Nowy projekt



Ilustracja 2: Tworzenie nowego projektu

1. Skanowany model lidar i identyfikator sieci
2. Parametry lidar
3. Następny krok (wejdź na stronę konfiguracji lidar)
4. Obsługiwane modele

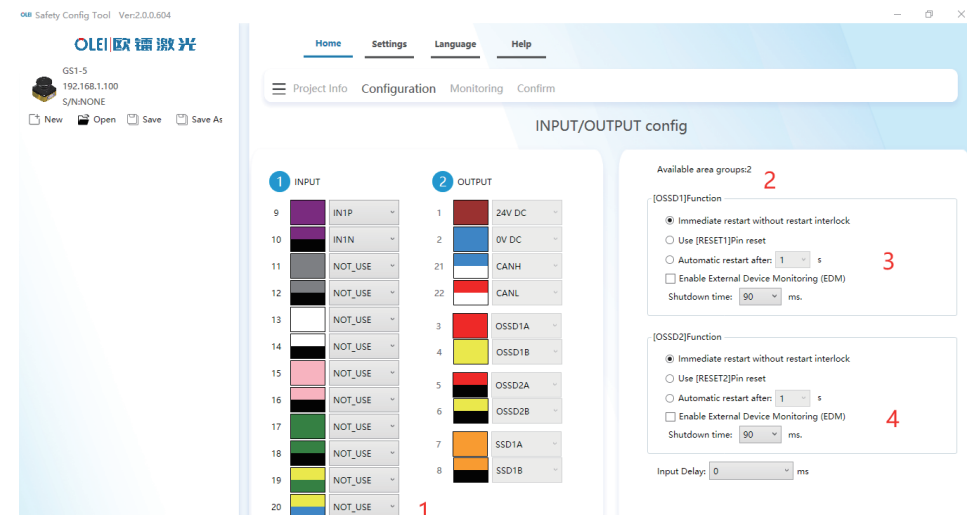
3.2.4 Konfiguracja



Ilustracja 3: Konfiguracja

1. Nowy (nowa konfiguracja systemu)
2. Otwórz (otwórz zapisaną konfigurację systemu)
3. Zapisz (zapisz bieżącą konfigurację systemu)
4. Zapisz jako (zapisz konfigurację w innym katalogu)
5. Informacje o projekcie
6. Ustawienia parametrów (szczegóły w punkcie 3.2.5)
7. Monitorowanie chmury punktów (szczegóły w punkcie 3.2.6)
8. Potwierdzenie (szczegóły w punkcie 3.2.10)
9. Interfejs informacji o projekcie

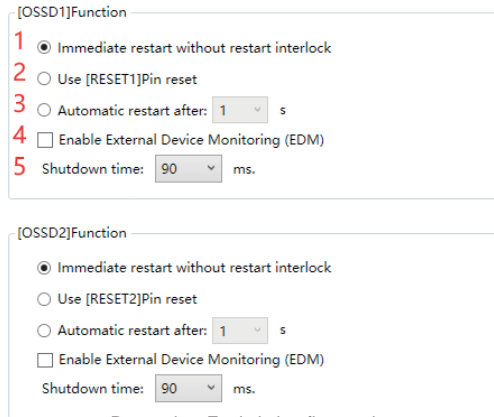
3.2.5 ustawienia parametrów



Konfiguracja wejść / wyjść

1. Port wejściowy regulowany, port wyjściowy nieregulowany
2. Wyświetlanie liczby dostępnych stref
3. Konfiguracja właściwości OSSD1
4. Konfiguracja właściwości OSSD2

3.2.6 Konfiguracja

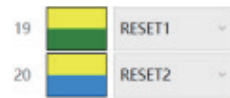


Rysunek 5 Funkcja konfiguracyjna

1. Początkowy stan OSSD

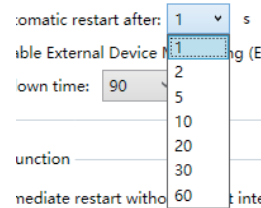
Po wyborze, jeśli napotkany zostanie przeszkoda, OSSD przełącza się w stan WYŁ., a po usunięciu przeszkody OSSD natychmiast przechodzi w stan WŁ.

2. Funkcja resetowania (uruchom funkcję blokady, po dokonaniu wyboru odpowiadający port WEJŚCIOWY zostanie automatycznie zmieniony, a port WEJŚCIOWY zostanie zresetowany poprzez przełączanie stanów wysokiego i niskiego napięcia)



Po dokonaniu wyboru, gdy przeszkoda zostanie usunięta, należy dostarczyć sygnał wysokiego poziomu do interfejsu Reset, aby OSSD powrócił do stanu WŁĄCZONY.

3. Funkcja opóźnienia - możliwość zmiany czasu w razie potrzeby (s)



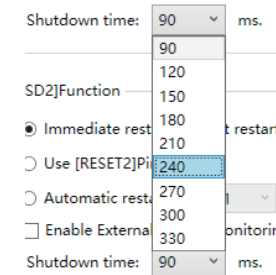
Po dokonaniu wyboru, gdy przeszkoda zostanie usunięta, należy odczekać ustalony czas, zanim OSSD będzie mógł powrócić do stanu WŁĄCZONY.

4. Funkcja EDM (monitorowanie urządzenia zewnętrznego, odpowiadający port wejściowy automatycznie się zmienia po dokonaniu wyboru)



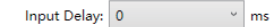
Po otwarciu konieczne jest podłączenie w celu monitorowania wyjścia OSSD, którego logika jest przeciwna do logiki OSSD. Uwaga: Jeśli sygnał monitorujący EDM jest zgodny z sygnałem wyjściowym OSSD, lidar przejdzie w stan zablokowany.

5. Minimalny czas wyłączenia (czas można zmieniać w razie potrzeby, jednostka: milisekundy)

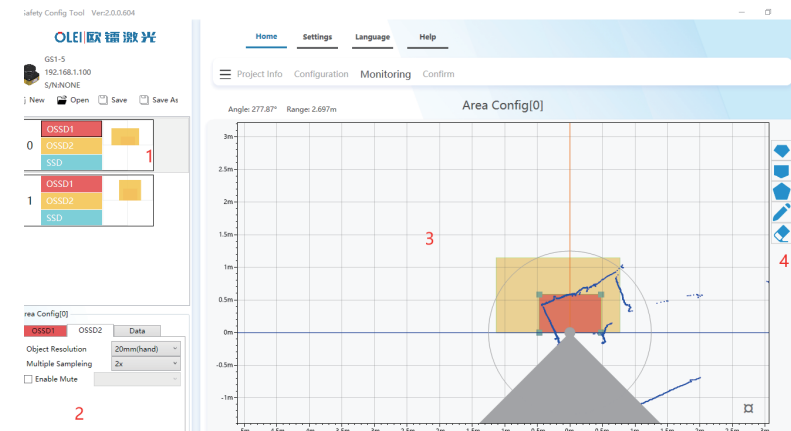


Po wyborze, OSSD przejdzie w stan OFF dopiero po ciągłym napotkaniu przeszkód przez pewien okres czasu.

6. Czas opóźnienia wejścia (czas opóźnienia sygnału wejściowego dla przełączania I/O)



3.2.7 Monitorowanie pól detekcji



Rysunek 6: Monitorowanie pól detekcji

1. Wybór pól detekcji (zakres 0-63)

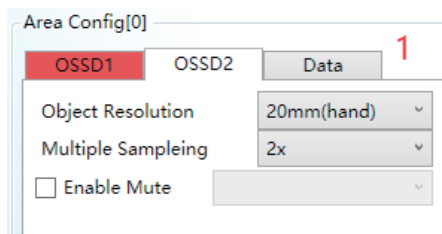
Po wybraniu różnych obszarów kliknij na bloki w różnych kolorach, aby edytować różne obszary (czerwony odpowiada OSSD1, żółty odpowiada OSSD2, a niebieski odpowiada SSD)

2. Konfiguracja obszaru (szczegóły w sekcji 3.2.8)

3. Ekran monitorowania chmury punktów

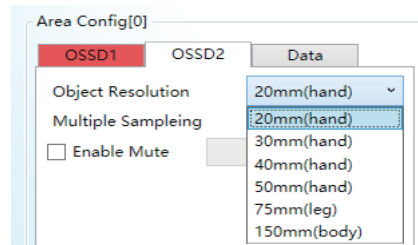
4. Konfiguracja za pomocą narzędzia do rysowania

3.2.8 Zakres konfiguracji pól detekcji



Rysunek 7. Zakres konfiguracji chmury punktów

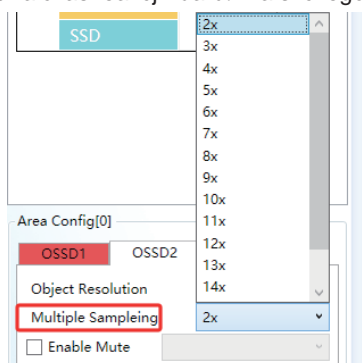
1. Wybór OSSD (OSSD1, OSSD2)/edytowanie współrzędnych rysunku
2. Docelowa rozdzielczość (wykryj rozmiar docelowej rozdzielczości, rozdzielczość można zmieniać w razie potrzeby, jednostka: mm)



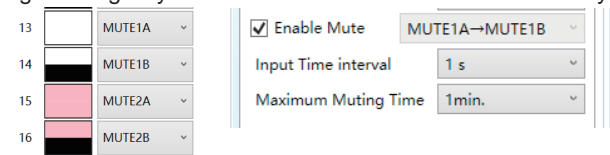
- 20 mm = Wykrywanie ręki
- 30 mm = Wykrywanie ręki
- 40 mm = Wykrywanie ręki
- 50 mm = Wykrywanie nogi / Wykrywanie ramienia
- 60 mm = Wykrywanie nóg/Wykrywanie ramion
- 75 mm = Wykrywanie nóg/Wykrywanie ramion
- 150 mm = Wykrywanie tułowia

3. Wielokrotne próbkowanie (opcjonalnie 2-16)

Ustawienie będzie wpływać na czas reakcji lidar. Dla szczegółowej obsługi.



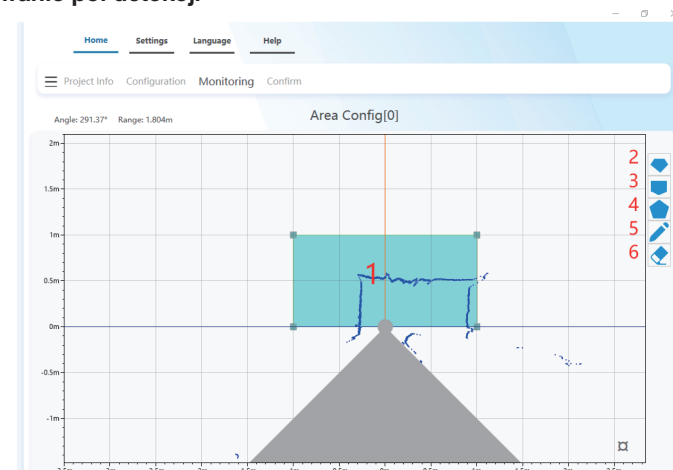
4. Funkcja WYCISZENIA (należy ustawić funkcję wyciszenia na porcie wejścia przed ustawieniem regionalnego wyciszenia na ekranie monitorowania chmury punktów)



Różnica czasu wejściowego: Ustaw czas odstępu między dwoma interfejsami sygnałowymi MUT1A i MUT1B

Maksymalny czas wyciszenia: Ustaw czas trwania stanu wyciszenia.

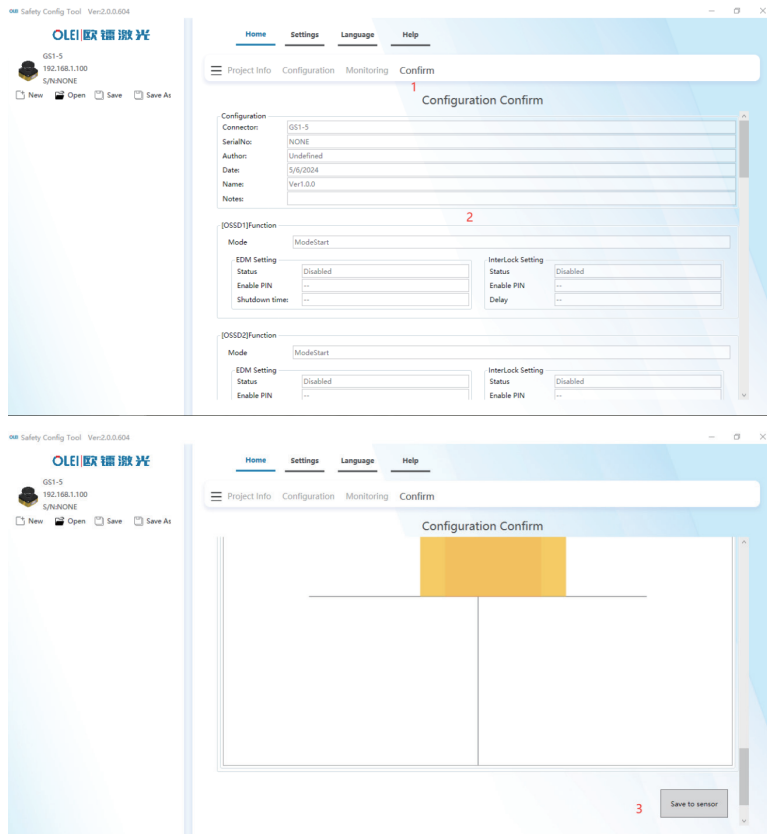
3.2.9 Rysowanie pól detekcji



Rysunek 8: Rysunek obszaru

1. Obszar rysunku
2. Rysunek wielokątów
 - Wybierz narzędzie do rysowania obszaru konturu odniesienia.
 - Najpierw kliknij myszką na pożądaną kontur.
 - Kliknij, aby dodać narożniki konturów.
 - Następnie kliknij dwukrotnie punkt współrzędnej krawędzi konturu i przeciągnij go do pożądanego pozycji.
3. Rysunek prostokąta
4. Obszar (narysuj grafikę na podstawie konturów skanu lidarowego)
5. Odcinek linii (szybkie rysowanie grafiki za pomocą odcinka liniowego)
6. Funkcja wymazywania (usuwanie grafiki w odpowiednim OSSD)
7. Uwaga: Podczas rysowania możesz przeglądać dane w obszarze konfiguracji pól detekcji, aby wyświetlić dane każdego punktu współrzędnych na aktualnym wykresie.

3.2.10 Zatwierdzenie

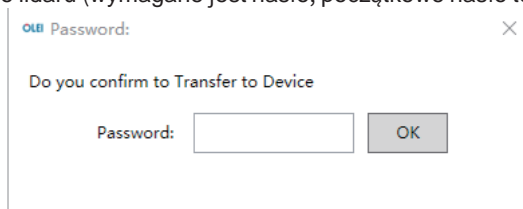


Rysunek 9: Potwierdzenie konfiguracji

Potwierdź ustawione parametry

Potwierdzenie informacji konfiguracyjnych

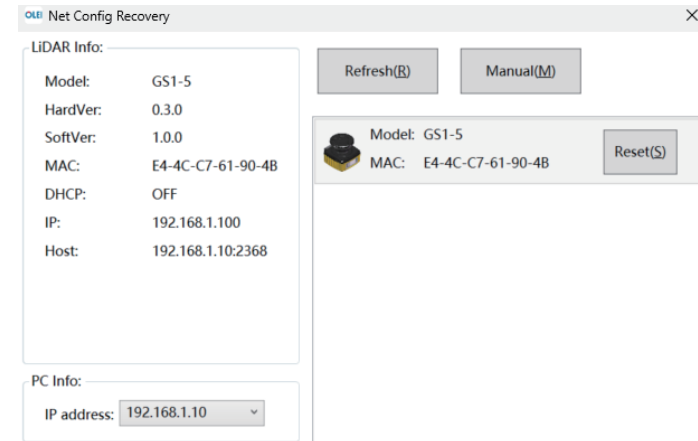
Zapisz ustawienia do lidaru (wymagane jest hasło, początkowe hasło to 123456)



Hasło do korzystania z lidaru powinno być zarządzane i używane przez osobę odpowiedzialną lub upoważnioną.

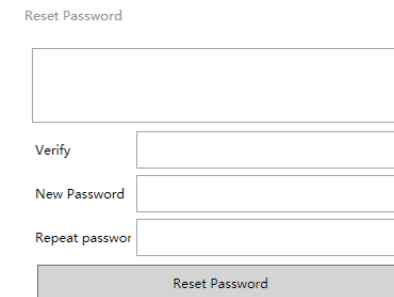
3.2.11 Inicjalizacja ustawień

3.2.11.1 Inicjalizacja konfiguracji sieci



Po zeskanowaniu lidaru (po lewej stronie zostanie wyświetlony model radaru, numer wersji oprogramowania układowego, adres MAC, status DHCP, adres IP i adres HOST), wybierz Odśwież (R), aby zresetować konfigurację sieci, a następnie wybierz Resetuj, aby ponownie uruchomić lidar i przywrócić lidar do fabrycznego adresu IP: 192.168.1.100.

3.2.11.2 Inicjalizacja hasła



Prosimy o przesłanie do producenta losowego numeru odpowiadającemu kluczowi resetowania oraz numeru SN urządzenia drogą E-MAIL, telefonicznie lub innymi środkami, a my dostarczymy kod weryfikacyjny.

Uwaga: Podczas pracy upewnij się, że lidar jest podłączony do komputera.