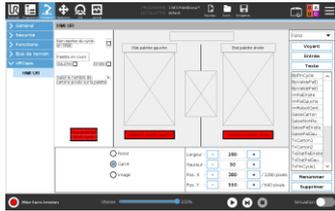
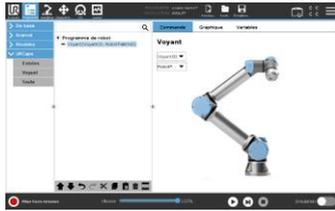


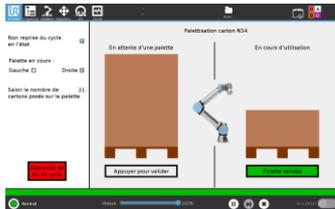
4. Utilisation



Créer et configurer une interface graphique à l'aide des objets proposés : images, voyants, boutons, cases à cocher et zones de saisies ou d'affichage de variables.



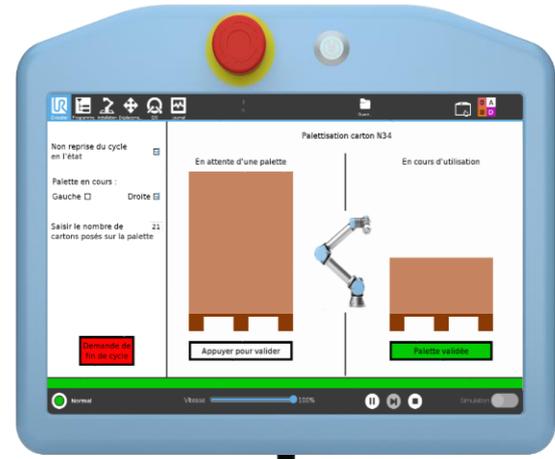
Paramétrer et programmer l'interface à partir des trois fonctions disponibles dans l'onglet *Programme*, via la rubrique *URCaps* : *Entrées*, *Voyant* et *Texte*.



Visualiser et exploiter cette interface graphique depuis l'onglet *Exécuter* du teach pendant (écran tactile) du robot UR eSeries.

QUICK START GUIDE

HMI UR



MERCI D'AVOIR CHOISI HMI-MBS

Ce guide vous permettra d'installer et d'utiliser HMI UR avec votre robot Universal Robots e-Series.

1. Contenu

Une clé USB 2Go contenant :

- Le logiciel HMI UR
- Le manuel d'utilisation

Un dongle de licence USB

2. Fonctionnalité

HMI UR est destiné à une utilisation sur les robots Universal Robots e-Series.

Son intérêt est de donner à l'utilisateur la possibilité de créer sa propre interface graphique sur le teach pendant et ainsi, faciliter l'exploitation de l'ensemble du système en regroupant toutes les commandes dans une seule et unique interface.

3. Installation

- Insérer la clé USB contenant le fichier .urp dans le port USB situé sur le teach pendant du robot.
- Cliquer sur l'icône  dans le coin haut droit du teach pendant puis sur *Réglages*.
- Dans le menu des réglages, dérouler la partie *Système* puis sélectionner  .
- Cliquer sur  puis sélectionner HMI UR - X.X.X.urcap avant de cliquer sur  pour démarrer l'installation.
- Cliquer sur  pour finaliser l'installation.
- Connecter sur le contrôleur du robot le dongle USB contenant la licence logiciel de HMI UR.