



Oprogramowanie OmniScan MXU

Podręcznik użytkownika

Wersja oprogramowania 5.18

10-001244-01PL — Wer. 12
Sierpień 2024 r.

Niniejszy podręcznik użytkownika zawiera najważniejsze informacje dotyczące bezpiecznego i skutecznego sposobu korzystania z produktu, który jest w nim opisany. Należy go dokładnie przeczytać przed rozpoczęciem korzystania z produktu. Produkt może być używany wyłącznie zgodnie z instrukcjami.

Podręcznik należy przechowywać w bezpiecznym, łatwo dostępnym miejscu.

EVIDENT CANADA, INC.
3415, rue Pierre-Ardouin, Quebec (Quebec) G1P 0B3 Canada

Copyright © 2024 by Evident. Wszelkie prawa zastrzeżone. Żadna część niniejszej publikacji nie może być powielana, tłumaczona ani rozpowszechniana bez wyraźnej pisemnej zgody firmy Evident.

Tłumaczenie wydania angielskiego:
OmniScan MXU Software: User's Manual – Software Version 5.18
(10-001244-01EN – Rev. 14, July 2024)
Copyright © 2024 by Evident.

Niniejszy dokument został przygotowany i przetłumaczony ze szczególnym uwzględnieniem sposobu wykorzystania w celu zapewnienia dokładności zawartych w nim informacji i dotyczy on wersji produktu wytwarzanej przed datą podaną na stronie tytułowej. Jeśli po upływie tej daty produkt został zmodyfikowany, mogą występować pewne różnice między podręcznikiem a produktem.

Informacje zawarte w niniejszym dokumencie mogą zostać zmienione bez wcześniejszego zawiadomienia.

Wersja oprogramowania 5.18
Numer części: 10-001244-01PL
Wer. 12
Sierpień 2024 r.

Wydrukowano w Kanadzie

Wszystkie marki są znakami towarowymi lub zarejestrowanymi znakami towarowymi oraz są własnością odpowiednich podmiotów i stron trzecich.

Spis treści

Lista skrótów	9
Ważne informacje, z którymi należy zapoznać się przed użyciem	11
Przeznaczenie	11
Podręcznik użytkownika	11
Kompatybilność przyrządu	12
Symbole bezpieczeństwa	12
Hasła sygnałowe dotyczące bezpieczeństwa	13
Informacyjne hasła sygnałowe	13
Bezpieczeństwo	14
Ostrzeżenia	14
Informacje o gwarancji	14
Pomoc techniczna	15
Wstęp	17
1. Ogólne omówienie przyrządu	19
1.1 Włączanie i wyłączanie przyrządu OmniScan X3	21
1.2 Instalowanie oprogramowania	24
1.3 Główne elementy sterujące	24
1.4 Klawisze funkcyjne	25
1.5 Kontrolki	26
1.6 Formaty plików	26
2. Interfejs oprogramowania OmniScan	29
2.1 Nawigacja w oprogramowaniu OmniScan MXU	31
2.2 Wzmocnienie	32
2.3 Kontrolki statusu	33
2.4 Wskaźniki statusu akumulatorów	34

2.5	Ekran danych	36
2.6	Korzystanie z ekranu dotykowego	41
2.6.1	Wprowadzanie lub edytowanie wartości	42
2.6.2	Używanie przycisków zoomu, przesuwania, bramek, i drukowania ekranu	43
2.6.3	Przyciski i menu okien wyskakujących	45
2.7	Organizacja menu głównego	46
2.7.1	UT Settings (Ustawienia UT)	48
2.7.1.1	General (Ogólne)	48
2.7.1.2	Pulser (Nadajnik)	49
2.7.1.3	Receiver (Odbiornik)	52
2.7.1.4	Beam (Wiązka)	56
2.7.1.5	Advanced (Zaawansowane)	58
2.7.2	TFM Settings (Ustawienia TFM)	60
2.7.2.1	General (Ogólne)	60
2.7.2.2	Pulser (Nadajnik)	62
2.7.2.3	Receiver (Odbiornik)	65
2.7.2.4	Wave Set and Zone (Zestaw fal i strefa)	66
2.7.2.5	Zone Resolution (Rozdzielczość strefy)	67
2.7.2.6	Aperture (Apertura)	69
2.7.3	Gates & Alarms (Bramki i alarmy)	69
2.7.3.1	Gate Main (Główne opcje bramki)	70
2.7.3.2	Gate Advanced (Zaawansowane opcje bramki)	72
2.7.3.3	Alarm	74
2.7.3.4	Output (Wyjście)	76
2.7.3.5	Thickness (Grubość)	77
2.7.3.6	Bramki TFM	78
2.7.4	Scan (Skan)	79
2.7.4.1	Inspection (Inspekcja)	79
2.7.4.2	Konfiguracja enkoderów	82
2.7.4.3	Area (Obszar)	86
2.7.4.4	Digital Inputs (Wejścia cyfrowe)	87
2.7.5	Probe & Part (Głowica i część)	88
2.7.5.1	Position (Pozycja)	88
2.7.5.2	Part (Część)	90
2.7.5.3	Probe & Wedge Manager (Menedżer głowic i klinów)	91
2.7.5.4	Weld (Spoina) albo Custom Overlay (Nakładka niestandardowa)	91
2.7.6	Focal Laws (Reguły ogniskowania)	92
2.7.6.1	Aperture (Apertura)	92
2.7.6.2	Beam (Wiązka)	93
2.7.7	Measurements (Pomiary)	94

2.7.8	Display (Widok)	95
2.7.8.1	Compliance (Zgodność)	96
2.7.8.2	Overlay (Nakładka)	97
2.7.8.3	Data Source (Źródło danych)	97
2.7.8.4	Grid (Siatka)	100
2.7.8.5	Cursors and Axes (Kursory i osie)	100
2.7.8.6	Default Zoom (Domyślny zoom)	101
2.7.9	Preferences (Preferencje)	102
2.7.9.1	Date & Time	102
2.7.9.2	Regional (Ustawienia regionalne)	103
2.7.9.3	Data (Dane)	104
2.7.9.4	Connectivity Settings (Ustawienia łączności)	105
2.7.9.5	System	108
2.7.9.6	About (Informacje)	109
2.8	Menu View	111
2.9	Wskaźniki oraz parametry Scan i Index	115
2.10	Zmiana palet kolorów	119
2.11	Pliki	120
2.12	Readings (Odczyty)	122
2.12.1	Odczyt z kategorii Gate	124
2.12.2	Odczyt z kategorii Positioning	125
2.12.3	Odczyty z kategorii Cursor	127
2.12.4	Corrosion (Korozja)	128
2.12.5	Immersion (Imersja)	129
2.12.6	Sizing (Wymiarowanie)	130
2.12.7	Kody odczytów ogólnych	131
2.13	Linijki/skale	132
2.14	Tryby pracy	134
2.14.1	Tryb inspekcji	134
2.14.2	Tryb analizy	135
2.15	Kolory konturów na przyciskach parametrów	135
2.16	Kompresja (tylko w trybie TOFD)	135
2.17	Wysoka rozdzielczość (tylko w trybie PA-UT)	136
2.18	Skróty	137
2.19	Export – oprogramowanie OmniPC	140
3.	Plan skanu	145
3.1	Karta Part & Weld	146
3.1.1	Part and Weld – krok podrzędny 1	147
3.1.2	Part and Weld – krok podrzędny 2	148

3.1.3	Part and Weld – krok podrzędny 3	150
3.1.4	Part and Weld – krok podrzędny 4	152
3.2	Karta Probes & Wedges	153
3.2.1	Wedge Profiler	157
3.3	Karta Groups	163
3.3.1	Groups – menu View	168
3.3.2	Obliczanie pola bliskiego	170
3.4	Karta Scanning	174
4.	Calibration (Kalibracja)	177
4.1	Typy reflektorów	179
4.2	Kalibracja ultradźwięków	180
4.3	Kalibracja korekcji TCG/DAC	187
4.4	Manage Points (Zarządzanie punktami)	195
4.5	Kalibracja DGS	197
4.6	TOFD Calibration	199
4.6.1	WD & PCS	199
4.6.2	Wedge Delay (Opóźnienie klina)	200
4.6.3	Kalibracja enkodera	201
4.6.4	Prędkość i opóźnienie klina	201
4.6.5	Lateral Wave Processing (Przetwarzanie fali poprzecznej)	202
5.	Inspekcja	205
5.1	Ustawianie wzmocnienia referencyjnego	205
5.2	Przygotowanie do inspekcji z użyciem enkodera	206
5.3	Konfigurowanie tabeli wskazań	207
6.	Zarządzanie plikami, głowicami, klinami i raportami	209
6.1	Zapisywanie, nazywanie i otwieranie plików	210
6.2	Korzystanie z okna File Manager	211
6.3	Probe & Wedge Manager (Menedżer głowic i klinów)	216
6.3.1	Informacje na temat nomenklatury dotyczącej głowic i klinów	219
6.3.2	Dodawanie głowicy lub klina	222
6.3.3	Edytowanie głowicy lub klina	222
6.3.4	Usuwanie głowicy lub klina	224
6.4	Raporty	224
7.	Total Focusing Method (TFM)	227
7.1	Konfiguracja reguły TFM	227
7.2	Mapa wpływu akustycznego (AIM)	228

7.3	TFM Settings (Ustawienia TFM)	229
7.4	Phase Coherence Imaging (PCI)	230
7.5	Plane Wave Imaging (PWI)	231
8.	Analiza przy użyciu oprogramowania OmniPC	233
9.	Połączenie z chmurą Olympus Scientific Cloud (OSC)	237
9.1	OSC Connection Status (Status połączenia z chmurą OSC)	239
9.2	OSC Device Setup (Konfiguracja urządzenia OSC)	241
9.2.1	Pole wyboru Cloud Enable (Chmura (Włącz))	242
9.2.2	Registration Status (Status rejestracji)	242
9.2.3	No Registration Request Found (Nie znaleziono wniosku o rejestrację)	243
10.	OmniScan X3 Remote Collaboration Service (X3 RCS)	245
10.1	Wymagania	246
10.2	Aktywacja	246
10.3	Statusy usługi X3 RCS	247
10.4	Zdalne sterowanie	249
10.5	Aplikacja Zoom	250
10.6	Typowa procedura	252
	Lista rysunków	255
	Lista tabel	259

Lista skrótów

Acq.	acquisition (akwizycja)
AIM	Acoustic Influence Map (Acoustic Influence Map)
AOD	średnica zewnętrzna osiowa
AWS	American Welding Society (American Welding Society)
BP	band pass (pasmowoprzepustowy)
COD	średnica zewnętrzna obwodowa
CSC	curved-surface correction (korekta zakrzywionej powierzchni)
DAC	distance-amplitude correction (korekcja odległość-amplituda)
DC	direct current (prąd stały)
DGS	distance gain size (odległość-wzmocnienie-rozmiar)
DHCP	Dynamic Host Configuration Protocol (Dynamic Host Configuration Protocol)
DNS	Domain Name System (Domain Name System)
ERS	equivalent reflector size (rozmiar równoważnego reflektora)
FBH	flat-bottom hole (z otworem płaskodennym)
FMC	full matrix capture (pełna akwizycja macierzy)
FSH	full-screen height (wysokość pełnego ekranu)
FW	full wave (cały przebieg)
HAZ	strefa wpływu ciepła
HP	high pass (górnoprzepustowy)
HW-	half wave negative (ujemna połowa przebiegu)
HW+	half wave positive (dodatnia połowa przebiegu)
IP	Internet protocol (Internet protocol)
L Velocity	prędkość wzdłużna
LED	light-emitting diode (dioda świecąca)

ML	material loss (utrata materiału)
ND	no detection (of signal) (nie wykryto (sygnału))
NS	no synchronization (brak synchronizacji)
P/C	pitch-catch (pitch-catch)
P/E	pulse-echo (pulse-echo)
PA	phased array (phased array)
PCI	phase coherence imaging (obrazowanie w oparciu o spójność faz)
PRF	pulse repetition frequency (częstotliwość powtarzania impulsów)
pts/ λ L	punkty na długość fali wzdłużnej (punkty/ λ L)
pts/ λ T	punkty na długość fali poprzecznej (punkty/ λ T)
PW	pulse-width (szerokość impulsu)
PWI	plane wave imaging (obrazowanie falą płaską)
RCS	Remote Collaboration Service
RF	radio frequency (częstotliwość radiowa)
RGB	red, green, blue (czerwony, zielony, niebieski)
SDH	otwór wywiercony z boku
T Velocity	prędkość poprzeczna
TCG	time-corrected gain (wzmocnienie korygowane czasem)
TFM	total focusing method (total focusing method)
USB	Universal Serial Bus (uniwersalna magistrala szeregową)
UT	ultrasonic testing (badania ultradźwiękowe)
VPA	virtual probe aperture (wirtualna apertura głowicy)

Ważne informacje, z którymi należy zapoznać się przed użyciem

Przeznaczenie

Oprogramowanie OmniScan MXU jest przeznaczone do defektoskopu OmniScan X3, który służy do nieniszczących badań materiałów w zastosowaniach przemysłowych i handlowych.



OSTRZEŻENIE

Nie wolno używać defektoskopu OmniScan X3 do celu innego niż ten, do którego jest przeznaczony. Nie wolno go używać do badania lub kontroli części ciała ludzi ani zwierząt.

Podręcznik użytkownika

Niniejszy podręcznik użytkownika zawiera najważniejsze informacje dotyczące bezpiecznego i skutecznego sposobu korzystania z produktu firmy Evident, który jest w nim opisany. Należy go dokładnie przeczytać przed rozpoczęciem korzystania z produktu. Produkt może być używany wyłącznie zgodnie z instrukcjami.

Podręcznik należy przechowywać w bezpiecznym, łatwo dostępnym miejscu.

WAŻNE

Niektóre szczegóły podzespołów i ilustracje oprogramowania przedstawione w niniejszej publikacji mogą różnić się od faktycznie występujących w urządzeniu lub widocznych na ekranie. Jednak zasady działania są takie same.

Kompatybilność przyrządu



UWAGA

Należy stosować wyłącznie wyposażenie i akcesoria spełniające specyfikacje firmy Evident. Stosowanie niekompatybilnego sprzętu może spowodować nieprawidłowe działanie urządzeń i/lub uszkodzenia, a także urazy ciała.

Symbole bezpieczeństwa

Na przyrządzie oraz w niniejszym podręczniku użytkownika mogą znajdować się poniższe symbole bezpieczeństwa:



Ogólny symbol ostrzegawczy

Symbolu tego używa się do ostrzegania użytkownika przed potencjalnym niebezpieczeństwem. Należy przestrzegać wszystkich komunikatów bezpieczeństwa umieszczonych przy tym symbolu, aby zapobiec możliwym obrażeniom ciała i uszkodzeniom materialnym.



Symbol przestrogi przed porażeniem prądem elektrycznym

Symbolu tego używa się do ostrzegania użytkownika przed potencjalnym zagrożeniem porażeniem prądem elektrycznym. Należy przestrzegać wszystkich komunikatów bezpieczeństwa umieszczonych przy tym symbolu, aby zapobiec możliwym obrażeniom ciała.

Hasła sygnałowe dotyczące bezpieczeństwa

W dokumentacji przyrządu mogą występować następujące hasła sygnałowe dotyczące bezpieczeństwa:



UWAGA

Hasło sygnałowe PRZESTROGA oznacza potencjalną sytuację zagrożenia. Zwraca uwagę na procedurę, sposób postępowania itp., które w razie nieprawidłowego przeprowadzenia lub niestosowania się do nich mogą doprowadzić do niewielkich lub umiarkowanych obrażeń ciała, szkód materialnych, co może obejmować uszkodzenie produktu, zniszczenie części bądź całego produktu albo utratę danych. Nie wolno kontynuować jakichkolwiek czynności, dopóki warunki wskazane w informacji do hasła sygnałowego PRZESTROGA nie zostaną zrozumiane i spełnione.

Informacyjne hasła sygnałowe

W dokumentacji przyrządu mogą występować następujące informacyjne hasła sygnałowe:

WAŻNE

Hasło sygnałowe WAŻNE zwraca uwagę na ważną informację lub informację kluczową dla wykonania zadania.

NOTATKA

Hasło sygnałowe UWAGA informuje o procedurze, praktyce itp., na które należy zwrócić szczególną uwagę. Uwaga oznacza również powiązane informacje dodatkowe, które są przydatne, ale stosowanie się do których nie jest niezbędne.

WSKAZÓWKA

Hasło sygnałowe WSKAZÓWKA zwraca uwagę na informację, która pomaga w zastosowaniu opisanych w niniejszym podręczniku technik i procedur do konkretnych sytuacji, lub zawiera wskazówki pozwalające efektywnie wykorzystać możliwości produktu.

Bezpieczeństwo

Przed włączeniem przyrządu należy upewnić się, że podjęto właściwe środki ostrożności (patrz poniższe ostrzeżenia). Dodatkowo należy zwrócić uwagę na oznaczenia umieszczone na przyrządzie i opisane w sekcji „Symbole bezpieczeństwa”.

Ostrzeżenia



OSTRZEŻENIE

Ostrzeżenia ogólne

- Przed włączeniem przyrządu należy dokładnie zapoznać się z instrukcjami zawartymi w niniejszym podręczniku użytkownika oraz w *Podręczniku użytkownika przyrządu OmniScan X3*.
- Podręcznik użytkownika należy przechowywać w bezpiecznym miejscu do dalszego użytku.
- Należy postępować zgodnie z procedurami w zakresie instalacji i obsługi.
- Należy bezwzględnie przestrzegać ostrzeżeń bezpieczeństwa umieszczonych na przyrządzie oraz w podręcznikach użytkownika.
- W przypadku użytkowania sprzętu w sposób niezgodny z zaleceniami producenta zabezpieczenia w sprzęcie mogą gorzej funkcjonować.

Informacje o gwarancji

Firma Evident gwarantuje, że zakupiony produkt firmy Evident będzie wolny od wad materiałowych i produkcyjnych przez podany okres i zgodny z warunkami przedstawionymi w dokumencie *Evident Terms and Conditions* dostępnym na stronie <https://evidentscientific.com/evident-terms/>.

Gwarancja udzielana przez firmę Evident obejmuje tylko sprzęt używany we właściwy sposób zgodnie z niniejszym podręcznikiem i pod warunkiem, że sprzęt nie był narażony na nieprawidłowe używanie, próby nieuprawnionych napraw lub modyfikacje.

Po otrzymaniu przesyłki należy ją dokładnie obejrzeć, aby ustalić, czy żaden z elementów nie uległ uszkodzeniom zewnętrznym lub wewnętrznym podczas transportu. O wszelkich uszkodzeniach należy niezwłocznie powiadomić firmę przewoźową, ponieważ standardowo to firma przewoźowa ponosi odpowiedzialność za uszkodzenia powstałe podczas transportu. Należy zachować materiały opakowaniowe, listy przewoźowe i inne dokumenty transportowe niezbędne do złożenia reklamacji. Po powiadomieniu przewoźnika w razie potrzeby należy skontaktować się z firmą Evident w celu uzyskania pomocy przy składaniu reklamacji i wymianie sprzętu.

Niniejszy podręcznik użytkownika przedstawia właściwy sposób obsługi zakupionego produktu firmy Evident. Informacje zawarte w niniejszym dokumencie są przeznaczone wyłącznie jako pomoc dydaktyczna oraz nie mogą być wykorzystywane w jakimkolwiek zastosowaniu bez przeprowadzenia niezależnych testów i/lub sprawdzenia przez operatora lub przełożonego. Znaczenie takiej niezależnej weryfikacji procedur wzrasta wraz ze wzrostem krytyczności zastosowania. Z tego powodu firma Evident nie udziela żadnych gwarancji, wyraźnych lub domniemanych, że techniki, przykłady lub procedury tu opisane są zgodne ze standardami branżowymi ani że spełniają one wymogi jakiegokolwiek zastosowania.

Firma Evident zachowuje prawo do modyfikowania dowolnego produktu bez zobowiązania do modyfikowania produktów produkowanych wcześniej.

Pomoc techniczna

Firma Evident zwraca szczególną uwagę na zapewnianie wysokiego poziomu obsługi klienta oraz pomocy technicznej w zakresie danego produktu. W razie występowania trudności podczas użytkowania naszego produktu lub jeżeli produkt nie będzie się sprawował w sposób opisany w dokumentacji, należy najpierw poszukać rozwiązania w podręczniku użytkownika. Jeżeli nadal będzie występowała potrzeba skorzystania z pomocy, należy skontaktować się z naszym działem obsługi posprzedażnej. W celu znalezienia najbliższego centrum obsługi należy odwiedzić stronę Centrum serwisowego pod adresem:
<https://www.evidentscientific.com/en/service-and-support/service-centers/>.

Wstęp

Oprogramowanie OmniScan MXU działa na innowacyjnym przenośnym defektoskopie OmniScan X3. Jego funkcje inspekcji ultradźwiękowej znajdują zastosowanie w różnych rodzajach badań nieniszczących. Oprogramowanie może działać w trybie konwencjonalnego badania ultradźwiękowego (UT), w trybie Phased Array (PA) i w trybie Total Focusing Method (TFM).

W związku z użytkowaniem defektoskopu OmniScan X3 istotnych jest, oprócz niniejszego dokumentu, także kilka innych dokumentów wydanych przez firmę Evident:

OmniScan X3 — Podręcznik użytkownika

Zawiera szczegółowy opis defektoskopu OmniScan X3. Ten dokument obejmuje instrukcje obsługi, konserwacji i podłączania, a także dane techniczne i opisy typowych akcesoriów.

Krótką instrukcją obsługi przyrządu OmniScan X3

Krótką broszurą zawierającą najważniejsze informacje umożliwiające szybkie rozpoczęcie pracy z defektoskopem OmniScan X3.

1. Ogólne omówienie przyrządu

Elementy sterujące na przednim panelu defektoskopu OmniScan X3 umożliwiają łatwą i sprawną obsługę oprogramowania OmniScan MXU. Rysunek 1-1 na stronie 18 przedstawia przedni panel przyrządu OmniScan X3 oraz dostępne elementy sterujące i kontrolki.



UWAGA

Wszystkie złącza muszą być stale osłonięte nasadkami ochronnymi lub muszą być do nich podłączone wtyczki, aby nie dostały się do nich ciecze, pył lub zabrudzenia.

NOTATKA

W niniejszym dokumencie sprzętowe elementy sterujące przyrządu, które trzeba nacisnąć w celu ich uruchomienia, nazywane są *klawiszami*. Mianem *przycisku* określa się wyłącznie elementy sterujące dostępne w oprogramowaniu.



Rysunek 1-1 Elementy sterujące na przednim panelu defektoskopu OmniScan X3

Tabela 1 Opis elementów sterujących na przednim panelu

Numer elementu	Opis
1	Ekran dotykowy
2	Kontrolki alarmu
3	Klawisz pomocy
4	Główne elementy sterujące: klawisz potwierdzenia, klawisz anulowania i pokrętło
5	Klawisz zoomu
6	Klawisz odtwarzania
7	Klawisz pauzy
8	Klawisz zapisywania


Tabela 1 Opis elementów sterujących na przednim panelu (*ciąg dalszy*)

Numer elementu	Opis
9	Klawisz zasilania
10	Klawisz z kontrolką zasilania
11	Kontrolka akwizycji danych

1.1 Włączanie i wyłączanie przyrządu OmniScan X3

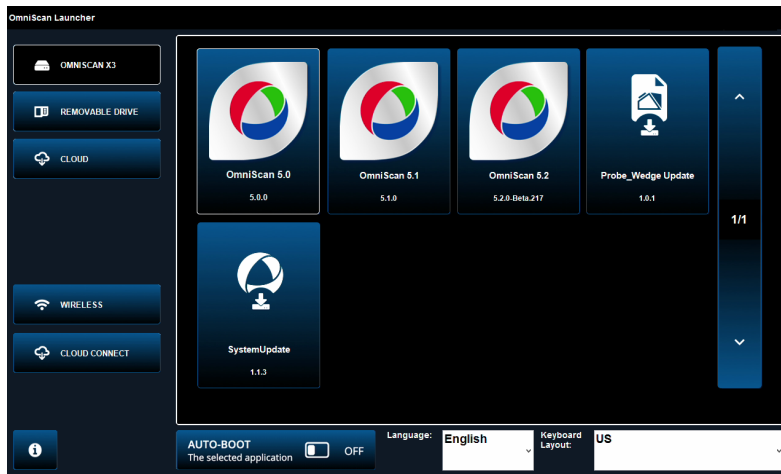
W niniejszej sekcji wyjaśniono sposób włączania i wyłączania defektoskopu OmniScan X3. Oprogramowanie OmniScan MXU zamyka się automatycznie w momencie wyłączenia defektoskopu OmniScan X3.

Aby włączyć przyrząd OmniScan X3

1. Naciśnij i przytrzymaj przez jedną sekundę klawisz zasilania ()
System zostanie uruchomiony, wykona kontrolę pamięci, a następnie pojawi się ekran uruchamiania (Rysunek 1-2 na stronie 20).

NOTATKA

Jeśli w fazie uruchamiania system napotka problem, kontrolka zasilania zasygnalizuje rodzaj tego problemu za pośrednictwem kodu barwnego (szczegółowe informacje zawiera *Podręcznik użytkownika przyrządu OmniScan X3*).



Rysunek 1-2 Przykładowy ekran uruchamiania








2. Stuknij, aby uruchomić żadaną aplikację i/lub skonfigurować następujące elementy:
 - **OmniScan Launcher** (aplikacje) — jeśli jest dostępna więcej niż jedna aplikacja. Zgodne pliki mają rozszerzenie .wrp.
 - **OMNISCAN X3** (dysk twarde) — na ekranie widoczny jest szereg przycisków. Aby usunąć aplikację, stuknij ją i przytrzymaj, dopóki komunikat nie potwierdzi usunięcia. Aby można było uruchomić aplikację, musi ona znajdować się na dysku twardym.
 - **REMOVABLE DRIVE** — pozycja wyświetlana tylko wtedy, gdy podłączony jest pendrive USB lub karta SD. Stuknij aplikację, aby przenieść ją na dysk twarde.

WAŻNE


Przed użyciem należy sformatować dyski wymienne, wybierając jeden z obsługiwanych systemów plików — NTFS lub exFAT.

- **CLOUD** — pozycja wyświetlana tylko wtedy, gdy jest skonfigurowana funkcja **CLOUD CONNECT**. Ta opcja zapewnia dostęp do oficjalnej


wersji systemu (MXU, System Update i Probe_Wedge Update). Stuknij aplikację, aby przenieść ją na dysk twardy.

-  **WIRELESS** – aby aktywować funkcję  **WIRELESS**, należy podłączyć interfejs bezprzewodowej sieci LAN do przyrządu i w sekcji Wireless Properties zaznaczyć opcję Wireless Enabled, po czym wybrać i skonfigurować bezprzewodowe połączenie z Internetem.
-  **CLOUD CONNECT** – aby aktywować funkcję  **CLOUD CONNECT**, należy włączyć funkcję  **WIRELESS**. Stuknij pozycję  **CLOUD CONNECT**, zaznacz pole wyboru **Enable** w obszarze **Cloud Settings** i upewnij się, że przy statusach **Ready** i **Enable** wyświetlana jest informacja **Yes**.
-  **i** – przycisk informacyjny umożliwiający wyświetlenie informacji o zainstalowanych wersjach komponentów: **Platform Compatibility**, **Low Level** i **System**.
- **AUTO-BOOT** – ustaw ten przełącznik w pozycji ON, aby skonfigurować defektoskop OmniScan X3 do automatycznego uruchamiania z wybraną aplikacją (OmniScan X.X). Ustawienie zaczyna obowiązywać od następnego uruchomienia przyrządu.
- **Language** – ta opcja umożliwia zmianę języka oprogramowania. Język należy zmienić przed uruchomieniem aplikacji.
- **Keyboard Layout** – ta opcja umożliwia zmianę układu klawiatury w oprogramowaniu. Język klawiatury należy zmienić przed uruchomieniem aplikacji.



Jeśli zawsze wybierasz tę samą aplikację, możesz pominąć krok wybierania aplikacji przy kolejnych uruchomieniach poprzez zaznaczenie opcji **Always boot the selected application** pod przyciskami oprogramowania.

Aby odzyskać możliwość wybierania aplikacji po uruchomieniu przyrządu, wybierz kolejno opcje  **Preferences** > **System**, a następnie **Manual boot**.

Aby wyłączyć przyrząd OmniScan X3

1. Naciśnij i przytrzymaj przez 3 sekundy klawisz zasilania ().
2. Stuknij przycisk **Shut Down** w oknie potwierdzenia, aby wyłączyć defektoskop OmniScan X3.

WAŻNE

Jeśli przyrząd OmniScan X3 nie reaguje po krótkim naciśnięciu klawisza zasilania () (lub po wybraniu opcji **Shut Down**), należy nacisnąć i przytrzymać przez co najmniej pięć sekund klawisz zasilania (). To spowoduje zainicjowanie sekwencji wyłączenia. Jednak w przypadku tej metody zmiany wprowadzone do konfiguracji NIE zostaną zapisane.





UWAGA

Nigdy nie należy podejmować prób wyłączenia defektoskopu OmniScan X3 poprzez usunięcie wszystkich źródeł zasilania, ponieważ może to spowodować wadliwe uruchamianie, gdy następnym razem przyrząd będzie włączany.

1.2 Instalowanie oprogramowania

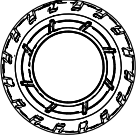


Oprogramowanie OmniScan MXU można w prosty sposób aktualizować. Najnowszą wersję oprogramowania MXU można pobrać ze strony <https://www.olympus-ims.com/en/service-and-support/downloads/> lub za pośrednictwem opcji

 **CLOUD**. W przypadku pobierania oprogramowania z Internetu wyodrębnij zawartość pliku *.zip na pendrive USB lub kartę SD, a następnie podłącz pendrive lub kartę do przyrządu OmniScan X3. Aby plik został wykryty, musi znajdować się w katalogu głównym dysku wymiennego. W sekcji  **CLOUD** wybierz aplikację, która ma zostać skopiowana do przyrządu. Na ekranie uruchamiania stuknij folder podłączonego nośnika i wybierz aplikację, która ma zostać skopiowana do przyrządu. Po zakończeniu kopiowania nowo zainstalowane oprogramowanie pojawi się w głównym folderze OmniScan X3.

1.3 Główne elementy sterujące

Trzy główne elementy sterujące (Tabela 2 na stronie 23) zapewniają pełną kontrolę nad oprogramowaniem OmniScan MXU.

Tabela 2 Główne elementy sterujące defektoskopu OmniScan X3

Obraz	Nazwa	Opis
	Pokrętko	Obracanie pokrętki w prawo lub w lewo umożliwia wybranie określonego przycisku oprogramowania lub zmianę wartości parametru.
	Klawisz potwierdzenia	Naciśnięcie klawisza potwierdzenia powoduje aktywację bieżącego zaznaczenia i przejście do następnego poziomu w hierarchii menu. W polu wartości parametru alfanumerycznego dwukrotne naciśnięcie klawisza potwierdzenia (lub dwukrotne stuknięcie parametru) powoduje otwarcie klawiatury w oprogramowaniu.
	Klawisz anulowania	Naciśnięcie klawisza anulowania umożliwia anulowanie bieżącego zaznaczenia i powrót do poprzedniego poziomu w hierarchii menu.

1.4 Klawisze funkcyjne

Klawisze funkcyjne znajdują się na klawiaturze po prawej stronie panelu przedniego przyrządu OmniScan X3 (Rysunek 1-1 na stronie 18). Tabela 3 na stronie 23 zawiera podsumowanie działania klawiszy funkcyjnych, które aktywują różne funkcje oprogramowania.

Tabela 3 Klawisze funkcyjne defektoskopu OmniScan X3





Obraz	Nazwa	Funkcja
	Zoom	Służy do włączania i wyłączenia trybu zoomu. Szczegółowe informacje zawiera sekcja „Używanie przycisków zoomu, przesuwania, ramek, i drukowania ekranu” na stronie 41.

Tabela 3 Klawisze funkcyjne defektoskopu OmniScan X3 (*ciąg dalszy*)

Obraz	Nazwa	Funkcja
	Odtwarzanie	Służy do ponownego uruchamiania akwizycji danych badania i/lub koderów w zależności od konfiguracji wybranej w menu Scan (Skan) > Inspection (Inspekcja) .
	Pauza	Służy do przełączania między trybem inspekcji a trybem analizy danych.
	Zapisywanie	Służy do zapisywania raportu, danych lub obrazu w zależności od konfiguracji wybranej w menu File name (Nazwa pliku) .

1.5 Kontrolki

Na panelu przednim wyróżnia się trzy typy kontrolki LED, które świecą, nie świecą albo migają w różnych kolorach (Rysunek 1-1 na stronie 18):

- Kontrolka LED zasilania — świeci na zielono, gdy przyrząd jest włączony, ale miga na czerwono w sytuacjach krytycznych związanych z zasilaniem. (Kompletny opis statusów, na przykład stany sygnalizowane kolorem pomarańczowym podczas ładowania, zawiera *Podręcznik użytkownika przyrządu OmniScan X3*).
- Kontrolka LED akwizycji — świeci na pomarańczowo w trybie analizy i nie świeci w trakcie inspekcji.
- Kontrolki LED alarmów (3) — świecą na czerwono po wyzwoleniu odpowiedniego alarmu (bramki).

1.6 Formaty plików

Począwszy od wersji 5.11 oprogramowania MXU w przyrządzie OmniScan X3 zamiast formatu plików *.odat* stosowany jest format *.nde*.

Należy zauważyć, że *.nde* to otwarty format plików, dzięki któremu dostęp do danych jest możliwy nawet bez oprogramowania własnościowego.

Wersje 5.11 i nowsze oprogramowania MXU wciąż będą obsługiwać format *.odat*, jednak nowe pliki nie będą tworzone w tym formacie.

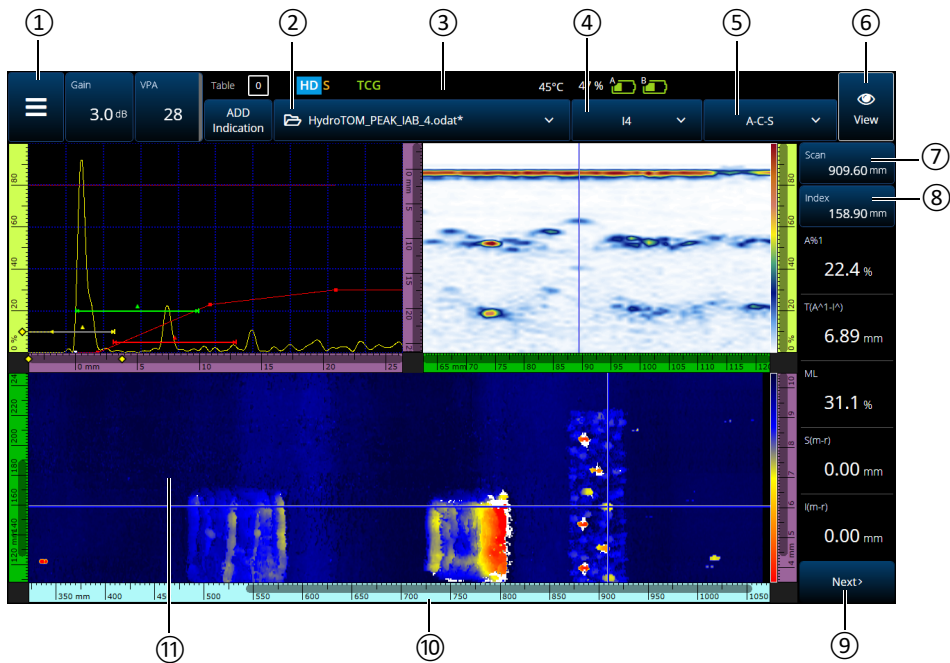
Pliki konfiguracji utworzone w oprogramowaniu MXU w wersji wcześniejszej niż 5.11 są obsługiwane. Nowe pliki danych będą jednak tworzone w formacie *.nde*. Plik w formacie *.odat* edytowany i zapisany w oprogramowaniu MXU w wersji 5.11 lub nowszej wciąż będzie miał format *.odat*.

WAŻNE

Funkcje analizy dodane w wersji 5.11 oprogramowania MXU mogą nie być dostępne dla plików w formacie *.odat*.

2. Interfejs oprogramowania OmniScan

Rysunek 2-1 na stronie 27 przedstawia główne komponenty interfejsu użytkownika oprogramowania OmniScan MXU.



Rysunek 2-1 Komponenty interfejsu oprogramowania OmniScan MXU

Tabela 4 Komponenty interfejsu oprogramowania OmniScan MXU

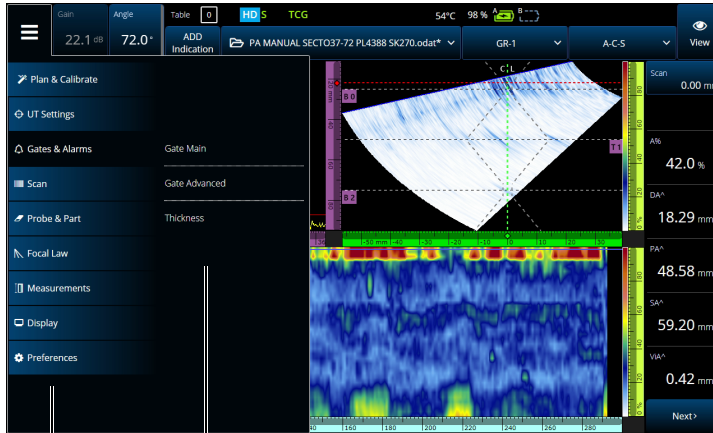
Numer elementu	Opis
1	Menu główne
2	Menu plików
3	Kontrolka stanu
4	Menu grup reguł ogniskowania
5	Menu układu
6	Menu View
7	Wskaźnik i element sterujący pozycji skanowania
8	Wskaźnik i element sterujący pozycji indeksowania
9	Menu odczytów (przewiń, aby zobaczyć więcej)
10	Linijka z podziałką
11	Ekran danych

NOTATKA

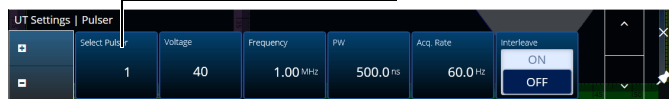
Ilustracje w niniejszym podręczniku przedstawiają ekrany oprogramowania OmniScan MXU w domyślnym schemacie kolorów, który jest przeznaczony do pracy wewnątrz pomieszczeń. Jednak w wersji 5.1 jest dostępny alternatywny schemat kolorów przeznaczony do pracy na zewnątrz (patrz „Preferences (Preferencje)” na stronie 100).

2.1 Nawigacja w oprogramowaniu OmniScan MXU

Rysunek 2-2 na stronie 29 przedstawia trzy poziomy menu oprogramowania OmniScan MXU oraz objaśnia konwencję używaną w tym podręczniku do opisywania wyboru menu i podmenu oraz opcjonalnego wprowadzania lub wybierania wartości parametru. Na przykład $\equiv > \triangleleft$ **Gates & Alarms** > **Gate Main** > **Start** oznacza, że najpierw należy wybrać menu główne \equiv , następnie menu \triangleleft **Gates & Alarms**, następnie podmenu **Gate Main**, a na koniec parametr **Start**.

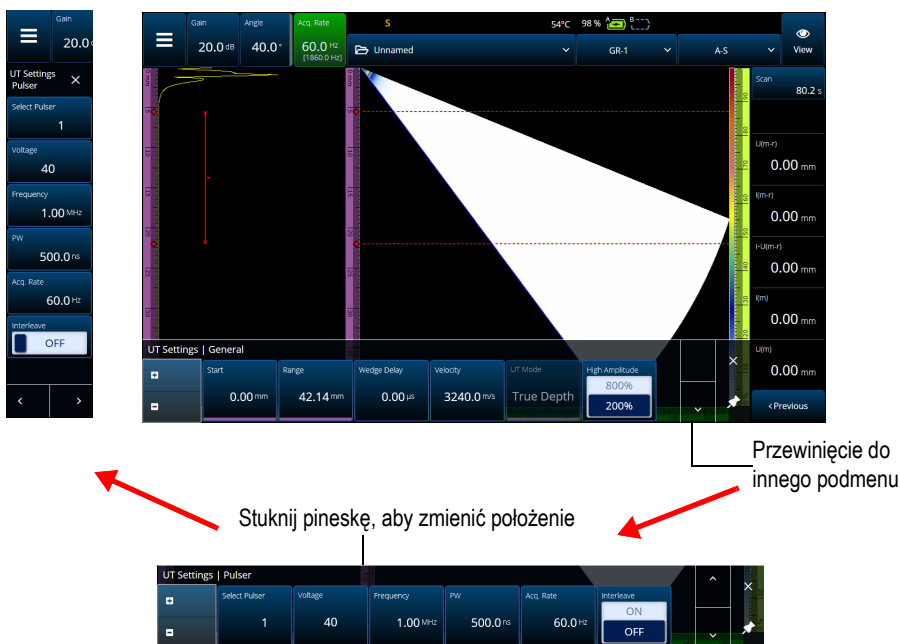


Menu > Podmenu > Wartość parametru



Rysunek 2-2 Hierarchia menu i konwencja opisywania wyboru

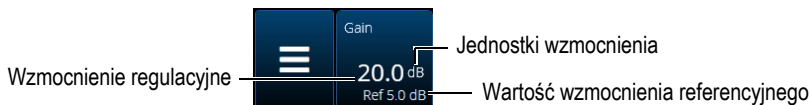
Menu tymczasowo wyświetlane jest w układzie poziomym nad ekranem danych, przy czym wybory podmenu znajdują się po prawej stronie. Wybrane podmenu parametru jest wyświetlane nad ekranem danych. Można przewinąć do innego podmenu, używając przycisków ze strzałkami (\blacktriangle \blacktriangledown). Podmenu można ukryć, stukając przycisk zamknięcia (\times), albo przypiąć na stałe (\blacktriangleright) z boku ekranu (Rysunek 2-3 na stronie 30).



Rysunek 2-3 Przewijanie i zmiana położenia podmenu parametru

2.2 Wzmocnienie

Wartość w polu **Gain** zastosowana dla wszystkich reguł ogniskowania jest wyświetlana w lewym górnym rogu ekranu. Rysunek 2-4 na stronie 30 pokazuje informacje wyświetlane w polu wartości **Gain**.



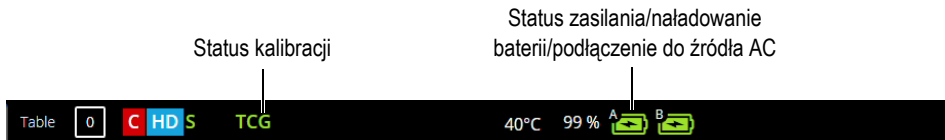
Rysunek 2-4 Pole wartości wzmocnienia

Po ustawieniu parametru **UT Settings > Advanced > Reference dB** na **On** (w trybie TFM parametr **Reference dB** włącza się po wybraniu opcji **TFM Settings > General**) w polu **Gain** wyświetlane są dwie wartości. Ustawienie parametru

Reference dB na **On** powoduje zamrożenie bieżącego wzmocnienia jako wzmocnienia referencyjnego. Następnie wzmocnienie regulacyjne odzwierciedla zmiany wartości wzmocnienia. Gdy wzmocnienie referencyjne jest aktywne, wartość wzmocnienia stosowana dla wszystkich reguł ogniskowania stanowi sumę wartości wzmocnienia referencyjnego i wzmocnienia regulacyjnego.

2.3 Kontrolki statusu

Informacja o bieżącym statusie defektoskopu OmniScan X3 jest wyświetlana u góry ekranu (Rysunek 2-5 na stronie 31). Tabela 5 na stronie 31 przedstawia listę kontroltek statusu oraz ich znaczenie.



Rysunek 2-5 Przykład kontroltek statusu

Tabela 5 Kontrolki statusu oraz ich znaczenia







Kontrolka	Znaczenie
	Liczba punktów danych w badanym obszarze przekracza liczbę dostępnych pikseli (patrz „Kompresja (tylko w trybie TOFD)” na stronie 133).
	High Definition (Wysoka rozdzielczość): oznacza prawidłowe przedstawienie skali danych i linijki z podziałką z uwzględnieniem rozdzielczości ekranu (1280 × 768). Ikona HD sygnalizuje, że oś skanowania (w przypadku skanów jednoliniowych) lub zarówno oś skanowania, jak i oś indeksowania (w przypadku skanów rastrowych) nie są poddane kompresji.
TCG (kolor zielony)	Stosowane jest wzmocnienie korygowane czasem (TCG) („Kalibracja korekcji TCG/DAC” na stronie 185).
DAC (kolor zielony)	Do bieżącej grupy stosowana jest krzywa DAC.

Tabela 5 Kontrolki statusu oraz ich znaczenia (ciąg dalszy)

Kontrolka	Znaczenie
DGS (kolor zielony) zielony)	Do bieżącej grupy stosowana jest krzywa DGS.
	Miganie: GPS pobiera informacje dotyczące lokalizacji urządzenia. Wyświetlanie w sposób ciągły: geolokalizacja jest aktywna, a informacje dotyczące położenia zostały pobrane.
[52]°C	Wewnętrzna temperatura defektoskopu OmniScan X3 wyrażona w stopniach Celsjusza.
 [4]	Bezprzewodowa sieć LAN jest aktywna.
	Połączono z chmurą (z powiadomieniami).
S (kolor zielony) zielony)	Czułość jest skalibrowana.
W (kolor zielony) zielony)	Opóźnienie klina jest skalibrowane.

2.4 Wskaźniki statusu akumulatorów

Wskaźniki statusu akumulatorów u góry ekranu wskazują bieżący poziom naładowania akumulatorów:

- Obok wskaźników wyświetlany jest procent naładowania. Zanim ta informacja zostanie wyświetlona w sposób dokładny, defektoskop OmniScan X3 musi być włączony przez około 15 minut.
- Długość słupka we wskaźniku statusu akumulatora odpowiada przybliżonej ilości energii pozostałej w każdym akumulatorze (na przykład 70% ).








WAŻNE

Maksymalna temperatura otoczenia, przy której dozwolone jest rozładowywanie akumulatorów przyrządu OmniScan X3, wynosi 45°C (maksymalna temperatura robocza przyrządu OmniScan X3).

NOTATKA

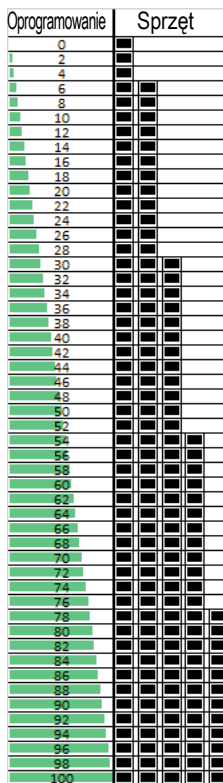
W przypadku włączenia przyrządu OmniScan X3 z jednym lub dwoma akumulatorami, które są zbyt rozładowane, aby podtrzymać działanie przyrządu, kontrolka zasilania będzie szybko migać na czerwono przez około trzy sekundy. Aby w tej sytuacji użytkownik defektoskop OmniScan X3, należy wymienić akumulator lub akumulatory albo podłączyć ładowarkę prądu stałego.

Rysunek 2-6 na stronie 33 przedstawia szczegółowe informacje o wskaźnikach statusu akumulatorów.

-  Brak akumulatora lub niepoprawnie zamontowany akumulator
-  W pełni naładowany (odłączony od ładowarki prądu stałego)
-  Poziom naładowania akumulatora (w połączeniu z wartością procentową pozostałego poziomu naładowania)
Zmiana poziomu następuje co 1% (0–100%)
-  Ładowanie (migający środek) z poziomem naładowania w procentach
-  W pełni naładowany (podłączony do ładowarki prądu stałego)
-  Temperatura zbyt wysoka do ładowania
-  Temperatura zbyt wysoka do działania lub temperatura krytyczna (szybko miga)

Rysunek 2-6 Różne wskaźniki statusu akumulatorów

Wskazania statusu akumulatorów w oprogramowaniu MXU mogą różnić się od wskazań na samych akumulatorach. Wynika to z faktu, że oprogramowanie OmniScan MXU ostrożniej oblicza pozostałą ilość energii. Rysunek 2-7 na stronie 34 przedstawia zależność między wskazaniem naładowania akumulatorów w oprogramowaniu i na sprzęcie.



Rysunek 2-7 Poziom naładowania akumulatora w oprogramowaniu MXU i na wskaźniku sprzętowym

2.5 Ekran danych

W obszarze ekranu danych wyświetlane są różne widoki i układy z danymi ultradźwiękowymi.

Skany, widoki i układy

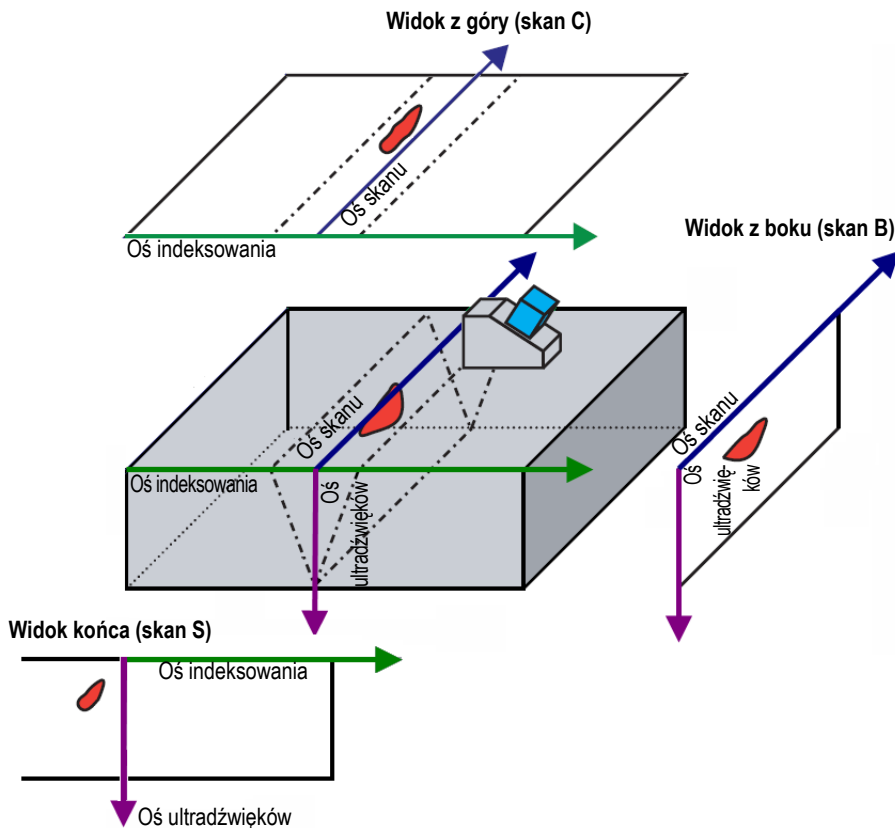
Skany to dwuwymiarowe, graficzne przedstawienie danych ultradźwiękowych wraz z linią lub skalą odpowiadającą osi poziomej i pionowej (patrz „Linijki/skala” na stronie 130). Przykładami dwóch różnych typów skanów są: skan A i skan C.

Widok jest wolumetrycznym obrazem części wraz z nakładkami przedstawiającymi sygnał. Podobnie jak skany, widoki mają dwie osie. Jednak jest związany z częścią, a nie z konkretną grupą wiązek emitowanych przez głowicę ultradźwiękową mających te same parametry (tzw. „zestawem wiązek”). Możliwe jest wyświetlanie sygnału pochodzącego z jednej grupy lub wielu grup bez wpływu na wymiary widoku.

Tabela 6 na stronie 35 zawiera listę podstawowych widoków skanów ultradźwiękowych; ich ilustracje zawiera rysunek 2-8 na stronie 36.

Tabela 6 Podstawowe widoki skanów ultradźwiękowych

Widok	Punkt obserwacji	Zawartość osi
Skan A	Obserwacja materiału z góry	Amplituda a ultradźwięki
Skan B	Bok	Ultradźwięki a skan
Skan C	Góra	Skan a indeksowanie
Skan S	Koniec	Ultradźwięki a indeksowanie



Rysunek 2-8 Przykład widoków skanów ultradźwiękowych

Skany i widoki dostępne w menu układu można opisać bardziej szczegółowo w następujący sposób:

Skany A

Na tym skanie oparte są wszystkie pozostałe skany. Skan A odzwierciedla amplitudę odbieranych impulsów ultradźwiękowych w funkcji czasu przelotu (drogi ultradźwięków); ma postać krzywej. Szczyt w sygnale odpowiada echu reflektora lub brakowi ciągłości w części. W trybie TFM skan A jest budowany z matrycy TFM i nie jest generowany przez jedną wiązkę, jak w standardowej technice PA.

Skan B (widok z boku)

Dwuwymiarowy widok części z boku przedstawiający dane ultradźwiękowe wraz z długością skanu na jednej osi, a drogę fal ultradźwiękowych na drugiej osi.

Skan C (widok z góry)

Dwuwymiarowy widok części z góry przedstawiający dane ultradźwiękowe w bramce wraz z długością skanu na jednej osi i długością indeksu na drugiej osi. Dla każdego punktu (piksela) na planie indeks-skan przedstawiony jest jeden z dostępnych parametrów (na przykład maksymalna amplituda).

Skan S (tylko grupa PA)

Dwuwymiarowy widok danych ultradźwiękowych przedstawiający wszystkie skany A wygenerowane na podstawie zestawów reguł ogniskowania w postaci wycinka koła lub zakresu przemiatania; pozwala uwidocznić przekrój poprzeczny części. Skany A mają postać linii, na których amplituda jest oznaczona kolorem i które są korygowane pod kątem opóźnienia oraz rzeczywistej głębokości penetracji fali, aby ich pozycje były dokładne względem osi ultradźwięków.

Widok końcowy (tylko grupa TFM)

Dwuwymiarowy obraz danych ultradźwiękowych uzyskany metodą TFM. W tym widoku amplitudę odzwierciedlają kolory na planie ultradźwięki-indeks. Rozmiar każdej osi zależy od parametrów **Zone**. Widok będzie wyświetlany z uwzględnieniem geometrii części, zatem części krzywoliniowe będą wyświetlane na osiach krzywoliniowych.

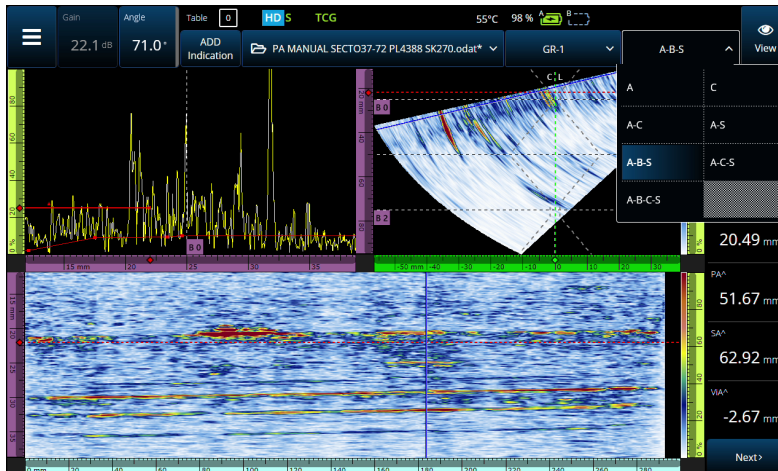
Widok z góry (tylko grupa TFM)

Dwuwymiarowy obraz danych ultradźwiękowych uzyskany metodą TFM. W tym widoku na planie skan-indeks zobrazowana jest maksymalna amplituda w całym zakresie ultradźwięków.

Widok z boku (tylko grupa TFM)

Dwuwymiarowy obraz danych ultradźwiękowych uzyskany metodą TFM. Ten widok przedstawia maksymalną amplitudę rzutowaną na planie skan-ultradźwięki.

Użytkownik może wybrać do układu najbardziej użyteczne widoki (Rysunek 2-9 na stronie 38).



Rysunek 2-9 Menu układu

Aby wybrać układ

1. Stuknij menu układu.
2. Wybierz układ(y) do wyświetlenia.
3. Aby przełączyć między układem z jedną grupą a układem z wieloma grupami, stuknij przycisk View i wybierz odpowiednio opcję **Single** lub **Multiple**.

Gdy wyświetlana jest jedna grupa, kombinacje układów mogą obejmować następujące widoki:

- A (skan A)
- B (skan B)
- C (skan C)
- S (skan S)
- Widok końcowy (grupa TFM)
- Widok z góry (grupa TFM)
- Widok z boku (grupa TFM)

Gdy wyświetlana jest więcej niż jedna grupa, możliwe są kombinacje powyższych układów.

NOTATKA

W układzie grupy są wyświetlane zgodnie z rzeczywistą konfiguracją skanera i przesunięciami.

WSKAZÓWKA

W konfiguracji z wieloma grupami celowe może być zmodyfikowanie nazw grup w planie skanu.

2.6 Korzystanie z ekranu dotykowego

Oprogramowanie OmniScan MXU można obsługiwać za pomocą ekranu dotykowego, a także, zależnie od preferencji, za pomocą myszy i/lub klawiatury podłączonych przez porty USB.

Aby korzystać z ekranu dotykowego

- Odpowiednikiem kliknięcia lewym przyciskiem jest jednokrotne stuknięcie w ekran dotykowy.
- Odpowiednikiem kliknięcia prawym przyciskiem jest stuknięcie i przytrzymanie palca na ekranie dotykowym. Poprzez stuknięcie i przytrzymanie (lub kliknięcia prawym przyciskiem) można wywoływać wiele różnych skrótów (Tabela 57 na stronie 135).

Zamiast używać klawiatury wirtualnej lub klawiatury numerycznej można po prostu wprowadzać wartości za pomocą fizycznej klawiatury podłączonej do przyrządu.

WAŻNE

W niektórych przypadkach obszary wyboru bramki lub kursora mogą się nakładać. W przypadku wybrania kursora lub bramki w miejscu, w którym nakładają się one na siebie, wybór dokonywany jest w następującym porządku: kursor odniesienia, kursor pomiarowy, kursor danych, bramka A, bramka B i bramka I.

2.6.1 Wprowadzanie lub edytowanie wartości

Do wprowadzania lub edytowania wartości parametrów liczbowych można używać klawiatury wirtualnej, strzałek lub pokrętła.

Aby wprowadzać lub edytować wartości

1. Stuknij parametr (Rysunek 2-10 na stronie 41).
2. Obróć pokrętło, aby zmienić wartość, a następnie naciśnij przycisk potwierdzenia (✓).

LUB

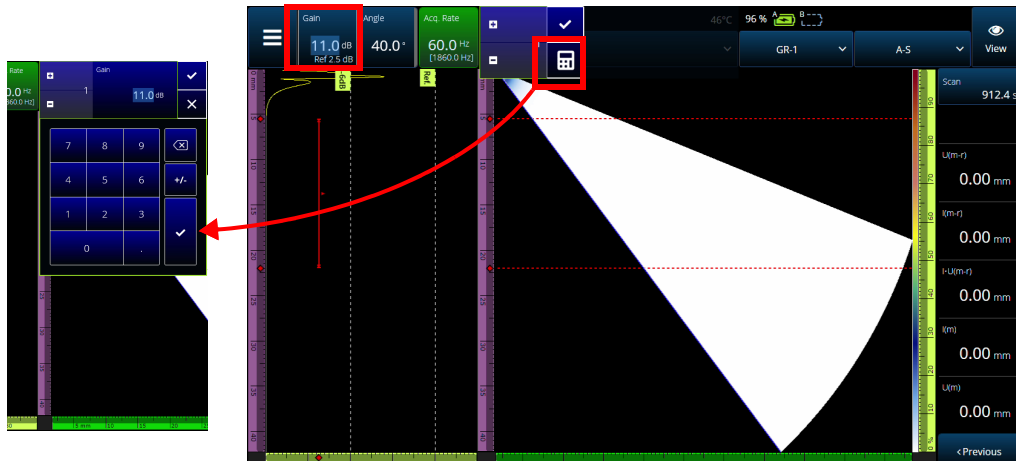
Stuknij ikonę (⌨), aby wyświetlić klawiaturę numeryczną, następnie wprowadź wartość, po czym stuknij przycisk potwierdzenia (✓).

Alternatywnym sposobem potwierdzenia jest naciśnięcie innego klawisza lub przycisku bądź stuknięcie dowolnego widoku w układzie.

Aby wrócić do poprzedniej wartości, naciśnij klawisz anulowania (↶) na przyrządzie lub przycisk anulowania (X) na klawiaturze wirtualnej.

WSKAZÓWKA

Można wyświetlić klawiaturę numeryczną, stukając dwukrotnie parametr liczbowy, który ma zostać zmieniony. Można także zmienić krok, z jakim pokrętło zmienia wartość, używając przycisków (⊕) i (⊖).

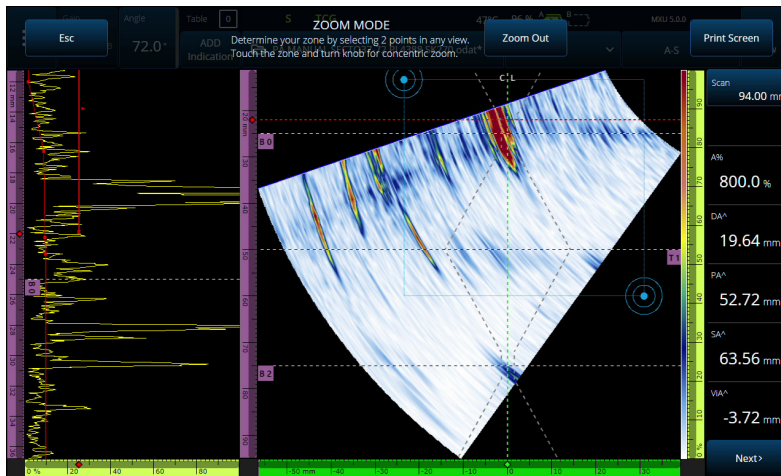


Rysunek 2-10 Regulacja parametrów za pomocą strzałek w górę/w dół lub klawiatury numerycznej

2.6.2 Używanie przycisków zoomu, przesuwania, bramek, i drukowania ekranu

Aby użyć funkcji zoomu

1. Naciśnij klawisz zoomu (🔍), aby włączyć (lub wyłączyć) tryb zoomu (Rysunek 2-11 na stronie 42).
2. Regulacja zoomu:
 - ◆ Stuknij ekran dwukrotnie w narożnikach obszaru, który chcesz przybliżyć.
LUB
Naciśnij dwa razy klawisz zoomu, aby zresetować zoom.
LUB
Stuknij na widoku miejsce, które chcesz przybliżyć, a następnie za pomocą pokrętła reguluj przybliżenie wyśrodkowane na stukniętym punkcie.



Rysunek 2-11 Przykład zoomu

Aby przesuwać obraz w przybliżonym widoku

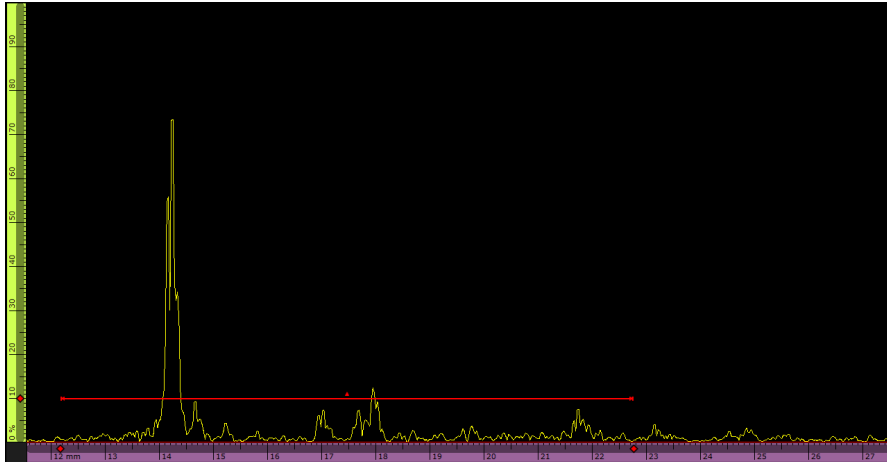
- ◆ Kliknij linijkę odpowiadającą osi, po której chcesz przesuwać obraz. Przesuwaj widok za pomocą pokrętła lub wprowadź położenie środka okna w polu **Center**.

Aby użyć bramek

1. Aby użyć bramki **Start**, stuknij lewy koniec bramki.
2. Aby użyć bramki **Threshold**, stuknij środek bramki.
3. Aby użyć bramki **Width**, stuknij prawy koniec bramki.

NOTATKA

Jeśli bramka jest krótka, stuknięcie określonej strefy może być niemożliwe. W takim przypadku elementy sterujące bramek **Start** i **Width** niemal pokrywają się na ekranie. Jeśli stuknięcie właściwej strefy jest zbyt trudne, wyreguluj bramkę za pomocą menu Gate (Rysunek 2-12 na stronie 43).



Rysunek 2-12 Odniesienie wizualne na bramce

Aby użyć funkcji drukowania ekranu

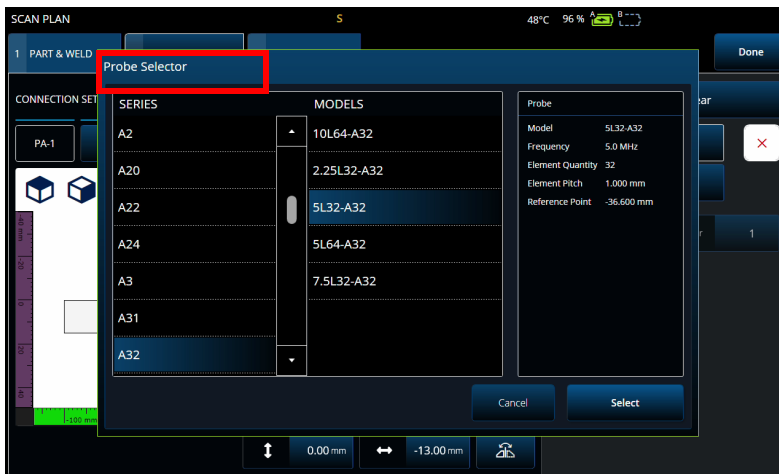
- ◆ Naciśnij klawisz zoomu (🔍), aby włączyć tryb zoomu (Rysunek 2-11 na stronie 42), a następnie stuknij opcję **Print Screen** na ekranie.

NOTATKA

Po stuknięciu opcji **Print Screen** masz od dwóch do trzech sekund na zmianę ustawień ekranu lub otwarcie ewentualnych menu tymczasowych; po upływie tego czasu zawartość ekranu jest rejestrowana.


2.6.3 Przyciski i menu okien wyskakujących

Niektóre przyciski lub menu wywołują okna wyskakujące, na przykład z wartościami parametrów, nazwami plików lub pozycjami biblioteki głowic/klinów (Rysunek 2-13 na stronie 44).





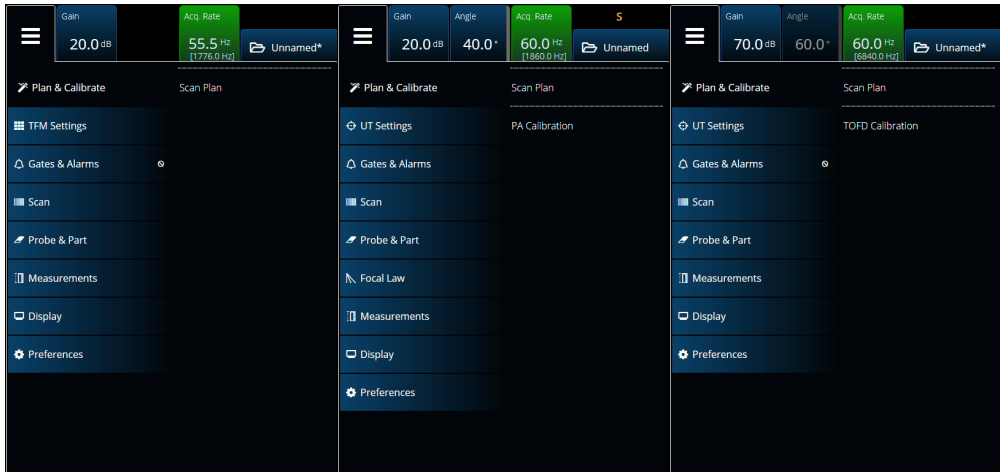
Rysunek 2-13 Przykład menu wyskakującego

2.7 Organizacja menu głównego

Menu główne  zawiera szereg podmenu do konfigurowania inspekcji (Rysunek 2-14 na stronie 45 i Tabela 7 na stronie 45).

NOTATKA

W zależności od wybranej konfiguracji menu może zmienić się z  **UT Settings** na  **TFM Settings**.








Rysunek 2-14 Menu główne

Tabela 7 Opcje w menu głównym

Menu	Opis
Plan & Calibrate (Plan i kalibracja)	To menu służy do tworzenia kompletnej konfiguracji dla aplikacji. Kreatory Scan Plan (Plan skanu) i Calibration (Kalibracja) prowadzą użytkownika przez proces tworzenia takiej konfiguracji.
UT Settings (Ustawienia UT)	To menu zawiera parametry, które są często modyfikowane podczas inspekcji, takie jak wzmocnienie i parametry nadajnika/odbiornika. (Dostępne tylko w przypadku inspekcji PA/UT).
TFM Settings (Ustawienia TFM)	To menu zawiera ustawienia dotyczące technik Total Focusing Method i Full Matrix Capture. (Dostępne tylko w przypadku inspekcji TFM).
Gates & Alarms (Bramki i alarmy)	To menu zawiera parametry służące do konfigurowania bramek, alarmów i sygnałów wyjściowych.
Scan (Skan)	To menu służy do ustawiania parametrów dotyczących skanowania, np. koderów i obszaru skanowania.

Tabela 7 Opcje w menu głównym (ciąg dalszy)

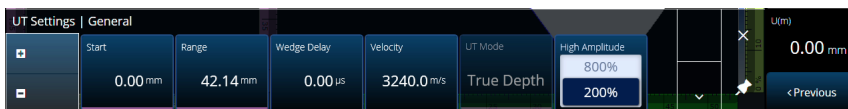
Menu	Opis
 Probe & Part (Głowica i część)	To menu służy do definiowania głowic i klinów oraz do regulowania parametrów związanych z położeniem głowicy lub grubością części zdefiniowanych wcześniej w planie skanu.
 Focal Laws (Reguły ogniskowania)	To menu służy do modyfikowania parametrów związanych z regułami ogniskowania określonymi pierwotnie w kreatorze Focal Law (Reguła ogniskowania) .
 Measurements (Pomiary)	To menu zawiera parametry związane z różnymi narzędziami pomiarowymi.
 Display (Widok)	To menu zawiera parametry związane z widokami danych i informacjami widocznymi na ekranie.
 Preferences (Preferencje)	To menu służy do ustawiania parametrów konfiguracji przyrządu po rozpoczęciu korzystania z niego. Można tutaj, na przykład, wybrać jednostkę pomiaru (milimetry lub cale) oraz ustawić datę i godzinę.

2.7.1 UT Settings (Ustawienia UT)

Menu **UT Settings** umożliwia dostęp do parametrów **General**, **Pulser**, **Receiver**, **Beam** i **Advanced**.

2.7.1.1 General (Ogólne)

Parametr **General** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Start**, **Range**, **Wedge Delay**, **Velocity**, **UT Mode** i **High Amplitude**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **UT Settings > General** (Rysunek 2-15 na stronie 46 i Tabela 8 na stronie 47).



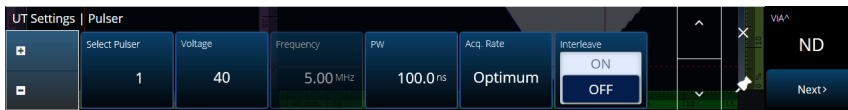
Rysunek 2-15 UT Settings – General

Tabela 8 UT Settings – General

Opcja	Opis
Start (Początek)	Służy do ustawiania położenia początkowego na osi ultradźwięków (wyrażonego w jednostkach odległości lub czasu, zależnie od ustawienia UT Mode (Tryb UT)).
Range (Zakres)	Służy do ustawiania długości osi ultradźwięków (wyrażonej w jednostkach odległości lub czasu, zależnie od ustawienia UT Mode (Tryb UT)).
Wedge Delay (Opóźnienie klina)	Służy do ustawiania opóźnienia stosowanego do wszystkich reguł ogniskowania w grupie (wyrażonego w μ s (mikrosekundach)).
Velocity (Prędkość)	Służy do ustawiania prędkości rozchodzenia się ultradźwięków w materiale (wyrażonej w m/s (metrach na sekundę) lub w μ s (mikrosekundach)).
UT Mode (Tryb UT)	UT: służy do zmiany sposobu prezentacji osi ultradźwięków: Time (Czas) , Sound Path (Droga fali dźwiękowej) albo True Depth (Głębokość rzeczywista) (odpowiednio czas, droga fali dźwiękowej i głębokość rzeczywista). Parametr TOFD jest ustawiany na Time (Czas) , a parametr PA na True Depth (Głębokość rzeczywista) bez możliwości zmiany.
High Amplitude (Wysoka amplituda)	Służy do przełączania między trybem 200% a trybem 800%. Dane są kodowane w słowach 16-bitowych, zatem 200% zapewnia większą precyzję, a 800% zapewnia większą odporność na duże różnice amplitudy.

2.7.1.2 Pulsar (Nadajnik)

Parametr **Pulsar** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Select Pulsar**, **Voltage**, **Frequency**, **Velocity**, **PW**, **Acq. Rate** i **Interleave**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **UT Settings > Pulsar** (Rysunek 2-16 na stronie 48 i Tabela 9 na stronie 48).



Rysunek 2-16 UT Settings – Pulsar

Tabela 9 UT Settings – Pulsar

Opcja	Opis
Select Pulsar (Wybierz nadajnik)	Złącze PA: wyświetla numer początkowego nadajnika. Złącze UT: wyświetla P1 albo P2 w zależności od złącza wybranego w planie skanu.
Voltage (Napięcie)	Złącze PA: służy do ustawiania napięcia nadajnika; do wyboru są wartości 40 (domyślna), 80 i 115. Napięcie w przyrządzie OmniScan X3 jest unipolarne (ujemny impuls kwadratowy), natomiast napięcie w przyrządzie OmniScan X3 64 jest bipolarne (ujemny i dodatni impuls kwadratowy). W przyrządzie OmniScan X3 64 wartości napięcia są podawane w postaci napięcia międzyszczytowego (Vpp) w zakresie od 10 do 160 Vpp. W przypadku napięć równoważnych zwykle bipolarne są silniejsze od unipolarnych. Złącze UT: służy do ustawiania napięcia nadajnika; do wyboru są wartości 85 (domyślna), 155 i 295.
Frequency (Częstotliwość)	Wyświetla częstotliwości głowicy. Wartość można edytować, jeśli w planie skanu wybrano głowicę Unknown (Nieznana) .
PW (Szerokość impulsu)	Służy do wybierania wartości szerokości impulsu (PW). Wybierz opcję Auto (Automatycznie) , aby automatycznie regulować szerokość impulsu w zależności od częstotliwości głowicy. Wybierz opcję Edit (Edytuj) , aby ręcznie zmodyfikować wartość.

Tabela 9 UT Settings – Pulser (ciąg dalszy)

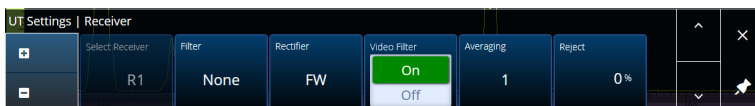
Opcja	Opis
Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji)	<p>Służy do ustawiania częstotliwość akwizycji (Acq. Rate). Wartość Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) jest zdefiniowana dla wszystkich grup i określa częstotliwość powtarzania we wszystkich kanałach. Iloczyn Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) × Scan Resolution (Rozdzielczość skanu) jest równy prędkości skanu, jeśli inspekcja jest ustawiona na Time (Czas), i jest równy Max. Scan Speed (Maks. prędkość skanu), jeśli inspekcja jest ustawiona na tryb Encoder. Jeśli ruch podczas skanowania będzie szybszy od Max. Scan Speed (Maks. prędkość skanu), może dochodzić do utraty danych, o czym będą świadczyć czarne linie. W przypadku używania enkoderów parametr Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) oferuje możliwość pracy w trybie oszczędzania energii, w którym to częstotliwość Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) jest zmniejszona, gdy enkoder nie jest w ruchu. Wprowadź wartość, która będzie wymagana. Oprogramowanie będzie traktować ją jako docelową.</p> <p>Można również wybrać jedno z następujących ustawień wstępnych:</p> <p>Auto Max. (Automatyczna maks.): powoduje użycie maksymalnej dostępnej wartości Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji). Zbyt wysoka częstotliwość akwizycji może w przypadku niektórych próbek powodować powstawanie niepożądanego efektu echa.</p> <p>Default (Domyślna): wartość domyślna, równa 120 Hz. Jeśli maksymalna dostępna częstotliwość Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) jest mniejsza niż 120, jako wartość domyślną przyjmuje się tę mniejszą wartość.</p> <p>Edit (Edytuj): można wprowadzić wartość ręcznie.</p>

Tabela 9 UT Settings – Pulsar (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) (ciąg dalszy)	<hr/> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;">NOTATKA</div> <p>Częstotliwość powtarzania impulsów (PRF) to częstotliwość, z którą emitowane są pojedyncze impulsy, natomiast częstotliwość akwizycji (Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji)) to częstotliwość emitowania liczona łącznie dla wszystkich impulsów. Wartości PRF i Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) są odwrotnością odstępu czasu między emisją impulsów. Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) jest odwrotnością TTotal, a PRF jest odwrotnością TBeam, zgodnie ze wzorem $Acq. Rate = 1/TTotal$. W konfiguracji z więcej niż jedną grupą przy wyznaczaniu częstotliwość akwizycji brana jest pod uwagę emisja impulsów we wszystkich grupach.</p> <hr/>
Interleave (Przeplatanie)	Ustawienie tego parametru na ON włącza (ustawienie domyślne to OFF , czyli wyłączenie) przeplatana kolejność aktywacji reguł ogniskowania w celu opóźnienia występowania niepożądanego efektu echa.

2.7.1.3 Receiver (Odbiornik)

Parametr **Receiver** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Filter**, **Rectifier**, **Video Filter**, **Averaging** i **Reject**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **UT Settings > Receiver** (Rysunek 2-17 na stronie 50 i Tabela 10 na stronie 51).



Rysunek 2-17 UT Settings – Receiver

Tabela 10 UT Settings – Receiver

Opcja	Opis																																								
Receiver (Odbiornik)	W przypadku grupy PA lub UT Pulse-echo wartość ta odzwierciedla wartość Pulser (jest dostępna tylko do odczytu). Wartość można edytować tylko w przypadku grupy UT lub PA w konfiguracji pitch-catch.																																								
Filter (Filtr)	Służy do wybierania odpowiedniej wartości filtru, takiej jak TOFD lub LP (dolnoprzepustowy), HP (górnoprzepustowy) lub BP (pasmowoprzepustowy). <table border="1" data-bbox="490 508 931 699"> <tbody> <tr> <td>None (1 - 17.8) M</td> <td>LP 10 MHz</td> <td>BP 8 MHz</td> <td>HP 6 MHz</td> </tr> <tr> <td>None (0.6 - 12.2) M</td> <td>BP 2.25 MHz</td> <td>BP 10.5 MHz</td> <td>HP 8 MHz</td> </tr> <tr> <td>LP 2 MHz</td> <td>BP 4.25 MHz</td> <td>BP 11.9 MHz</td> <td>HP 10 MHz</td> </tr> <tr> <td>LP 4 MHz</td> <td>BP 5.25 MHz</td> <td>HP 4 MHz</td> <td>LP 8 MHz</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="490 727 931 1021"> <tbody> <tr> <td>None (0.25 - 25) M</td> <td>BP 4.25 MHz</td> <td>HP 6 MHz</td> <td>LP 10 MHz (TOFD)</td> </tr> <tr> <td>None (1 - 25) MHz</td> <td>BP 5.25 MHz</td> <td>HP 8 MHz</td> <td>LP 7 MHz</td> </tr> <tr> <td>LP 2 MHz</td> <td>BP 8 MHz</td> <td>HP 10 MHz</td> <td>LP 8 MHz</td> </tr> <tr> <td>LP 4 MHz</td> <td>BP 10.5 MHz</td> <td>None (TOFD)</td> <td>LP 12.5 MHz</td> </tr> <tr> <td>LP 10 MHz</td> <td>BP 13 MHz</td> <td>LP 2 MHz (TOFD)</td> <td>LP 16.5 MHz</td> </tr> <tr> <td>BP 2.25 MHz</td> <td>HP 4 MHz</td> <td>LP 4 MHz (TOFD)</td> <td>LP 20 MHz</td> </tr> </tbody> </table>	None (1 - 17.8) M	LP 10 MHz	BP 8 MHz	HP 6 MHz	None (0.6 - 12.2) M	BP 2.25 MHz	BP 10.5 MHz	HP 8 MHz	LP 2 MHz	BP 4.25 MHz	BP 11.9 MHz	HP 10 MHz	LP 4 MHz	BP 5.25 MHz	HP 4 MHz	LP 8 MHz	None (0.25 - 25) M	BP 4.25 MHz	HP 6 MHz	LP 10 MHz (TOFD)	None (1 - 25) MHz	BP 5.25 MHz	HP 8 MHz	LP 7 MHz	LP 2 MHz	BP 8 MHz	HP 10 MHz	LP 8 MHz	LP 4 MHz	BP 10.5 MHz	None (TOFD)	LP 12.5 MHz	LP 10 MHz	BP 13 MHz	LP 2 MHz (TOFD)	LP 16.5 MHz	BP 2.25 MHz	HP 4 MHz	LP 4 MHz (TOFD)	LP 20 MHz
None (1 - 17.8) M	LP 10 MHz	BP 8 MHz	HP 6 MHz																																						
None (0.6 - 12.2) M	BP 2.25 MHz	BP 10.5 MHz	HP 8 MHz																																						
LP 2 MHz	BP 4.25 MHz	BP 11.9 MHz	HP 10 MHz																																						
LP 4 MHz	BP 5.25 MHz	HP 4 MHz	LP 8 MHz																																						
None (0.25 - 25) M	BP 4.25 MHz	HP 6 MHz	LP 10 MHz (TOFD)																																						
None (1 - 25) MHz	BP 5.25 MHz	HP 8 MHz	LP 7 MHz																																						
LP 2 MHz	BP 8 MHz	HP 10 MHz	LP 8 MHz																																						
LP 4 MHz	BP 10.5 MHz	None (TOFD)	LP 12.5 MHz																																						
LP 10 MHz	BP 13 MHz	LP 2 MHz (TOFD)	LP 16.5 MHz																																						
BP 2.25 MHz	HP 4 MHz	LP 4 MHz (TOFD)	LP 20 MHz																																						

Tabela 10 UT Settings – Receiver (ciąg dalszy)

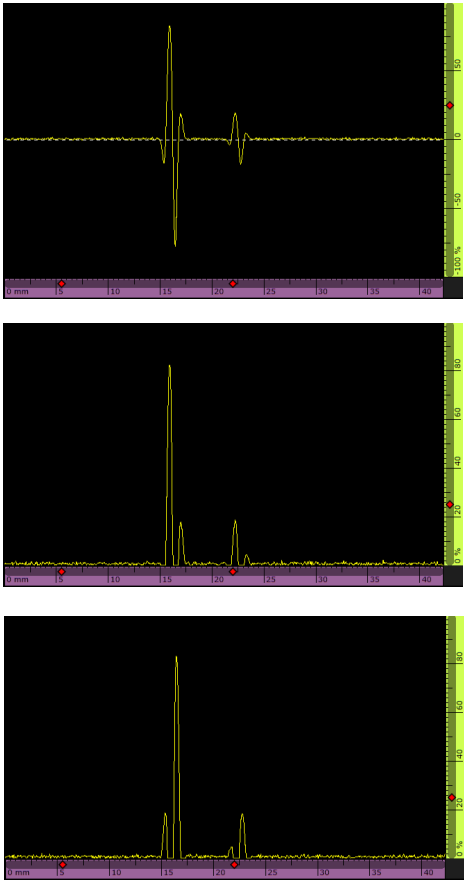
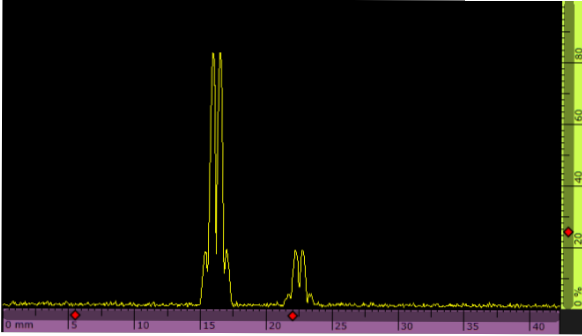
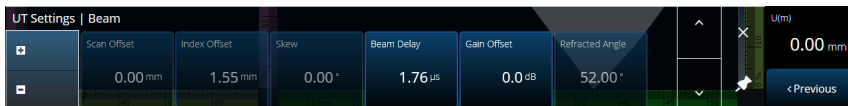
Opcja	Opis
Rectifier (Prostowanie)	<p data-bbox="436 227 1128 381">Określa ustawienia prostowania sygnału skanu A. Dostępne są następujące opcje: RF (częstotliwość radiowa) bez prostowania, HW+ (dodatnia połowa przebiegu), HW-(ujemna połowa przebiegu) i FW (cały przebieg), widoczne kolejno poniżej.</p>  <p>The figure displays three A-scan waveforms on a black background with a yellow signal trace. The horizontal axis represents distance in millimeters (0 to 140 mm), and the vertical axis represents amplitude in dB (0 to 180 dB). The top waveform shows the raw RF signal with both positive and negative half-cycles. The middle waveform shows the HW+ setting, where only the positive half-cycle is visible. The bottom waveform shows the HW- setting, where only the negative half-cycle is visible. The FW setting is not explicitly shown but would represent the full cycle.</p>

Tabela 10 UT Settings – Receiver (*ciąg dalszy*)

Opcja	Opis
Rectifier (Prostowanie) (<i>ciąg dalszy</i>)	
Video Filter (Filtr wideo)	<p>PA/UT: aktywowanie tego parametru powoduje włączenie filtra wygładzania obrazu. Filtr jest dostosowany do częstotliwości głowicy i trybu prostowania. Filtr wideo jest niedostępny w trybie RF.</p>
Averaging (Uśrednianie)	<p>Służy do wybierania wartości uśredniającej (1, 2, 4, 8 lub 16) dla bieżącej grupy. Wartość uśredniająca dzieli wartość PRF. Na przykład zmiana wartości uśredniającej z 1 na 4 powoduje, że wartość początkowa PRF ulega zmniejszeniu z 1 kHz do 250 Hz. Przyrząd nadal wysyła impulsy o częstotliwości 1 kHz, ale sygnały echa każdego z czterech impulsów są uśredniane w celu uzyskania jednego, unikalnego sygnału. Uśrednianie przydaje się do zmniejszania szumu w sygnałach echa. Wartość uśredniająca równa 1 oznacza brak uśredniania. W przypadku TOFD dostępne są również wartości uśredniające 32 i 64.</p>
Reject (Odrzuć)	<p>W przypadku amplitudy sygnału mniejszej od określonej wartości wymuszana jest wartość 0%. Domyślną wartością jest 0%.</p>

2.7.1.4 Beam (Wiązka)

Parametr **Beam** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Scan Offset**, **Index Offset**, **Skew**, **Beam Delay**, **Gain Offset** i **Refracted Angle**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **UT Settings > Beam** (Rysunek 2-18 na stronie 54 i Tabela 11 na stronie 54).



Rysunek 2-18 UT Settings – Beam

Tabela 11 UT Settings – Beam

Opcja	Opis
Scan Offset	PA/UT/TOFD: wyświetla wartość obliczoną w planie skanu. Przesunięcie Scan Offset wiązki jest dodatkowym przesunięciem bieżącej wiązki względem przesunięcia skanu głowicy zdefiniowanego w sekcji parametrów Probe & Part/Position . Łączne przesunięcie skanu konkretnej wiązki jest równe Probe Scan Offset + Beam Scan Offset.

Tabela 11 UT Settings – Beam (ciąg dalszy)

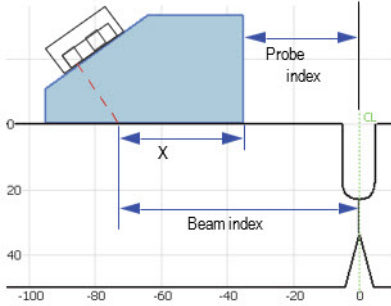
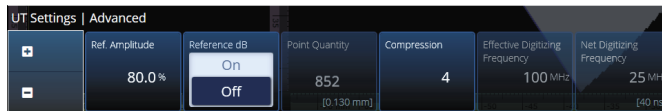
Opcja	Opis
Index Offset	<p>PA/UT/TOFD: przesunięcie Index Offset wiązki to różnica między pozycją 0 oznaczoną na badanej części a punktem wyjścia wiązki na osi indeksowania. Przesunięcie indeksowania wiązki jest ujemne dla głowicy zorientowanej pod kątem 90 stopni, a dodatnie dla głowicy zorientowanej pod kątem 270 stopni.</p> 
Skew	<p>PA: dodatkowa zmiana orientacji wiązki względem orientacji głowicy (zwykle 90° lub 270°). Zmiana orientacji wiązki równa 0° oznacza, że wiązka jest zorientowana tak samo, jak głowica.</p>
Beam Delay	<p>PA: służy do ustawiania opóźnienia klina dla wybranej reguły ogniskowania. Do obliczenia wartości opóźnienia dla wszystkich wiązek należy użyć kreatora kalibracji opóźnienia klina. Parametru tego należy używać tylko w przypadku konieczności wyregulowania opóźnienia wiązki dla bieżącej reguły ogniskowania (wartość jest wyrażona w μs (mikrosekundach)).</p>
Gain Offset	<p>PA: przedstawia obliczone przesunięcie wzmocnienia zastosowane w bieżącej regule ogniskowania. Wartości definiuje się zwykle za pomocą kreatora kalibracji czułości, a potem w razie potrzeby można je ręcznie zmodyfikować (wartości są wyrażone w dB (decybelach)).</p>

Tabela 11 UT Settings – Beam (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Refracted Angle	PA/TOFD: przedstawia kąt wiązki ultradźwięków w materiale. UT: umożliwia ustawienie kąta wiązki ultradźwięków w materiale. Wartość nominalna jest widoczna w nawiasach.
Reference Point	UT/TOFD: umożliwia ustawienie odległości między przednią krawędzią klina a punktem wyjścia wiązki. Wartość nominalna jest widoczna w nawiasach.

2.7.1.5 Advanced (Zaawansowane)

Korzystając z parametru **Advanced** (Zaawansowane), można uzyskać dostęp do opcji **Ref. Amplitude** (Amplituda odniesienia), **Reference dB** (Referencyjny poziom dB), **Point Quantity** (Liczba punktów), **Compression** (Kompresja), **Effective Digitizing Frequency** (Efektywna częstotliwość digitalizacji) i **Net Digitizing Frequency** (Częstotliwość digitalizacji netto). Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **UT Settings > Advanced** (Rysunek 2-19 na stronie 56 i Tabela 12 na stronie 56).



Rysunek 2-19 UT Settings (Ustawienia UT) – Advanced (Zaawansowane)

Tabela 12 UT Settings – Advanced

Opcja	Opis
Ref. Amplitude (Amplituda odniesienia)	Służy do określania wysokości amplitudy odniesienia względem całej wysokości skanu A na ekranie. Wartość jest wyrażona jako odsetek całej wysokości skanu A na ekranie. Wartość domyślna to 80,0%. To ustawienie wpływa na regulację wzmacnienia Auto XX % i ustawia wysokość linii odniesienia, jeśli jest aktywna.

Tabela 12 UT Settings – Advanced (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Reference dB (Referencyjny poziom dB)	<p>Gdy ta funkcja jest włączona, zamroza bieżącą wartość wzmocnienia jako wzmocnienie referencyjne oraz dodaje wartość wzmocnienia regulacyjnego (początkowo 0,0) do pola wartości Gain (Wzmocnienie).</p> <p>Faktycznie stosowane wzmocnienie (do wszystkich reguł ogniskowania w trybie PA) jest sumą wzmocnienia referencyjnego i regulacyjnego. Parametr Reference dB (Referencyjny poziom dB) jest przydatny do inspekcji, w których wymagane jest ustanowienie wzmocnienia referencyjnego oraz dodanie lub odjęcie wzmocnienia regulacyjnego.</p>
Point Quantity (Liczba punktów)	<p>PA/UT: przedstawia liczbę punktów skanu A, które mają być zapisywane. Zmniejszenie współczynnika Compression (Kompresja) powoduje zwiększenie liczby punktów. Zmiana wartości Range (Zakres) wpływa na liczbę punktów.</p> <p>TOFD: przedstawia liczbę punktów skanu A, które mają być zapisywane. Domyślnie ta wartość jest stała i zależy od zakresu ultradźwięków. Zakres inspekcji określa się w parametrze UT Settings (Ustawienia UT) > General (Ogólne) > Range (Zakres).</p> <p>Należy zwrócić uwagę, że liczba punktów skanu A i współczynnik kompresji bezpośrednio wpływają na rozmiar pliku.</p>

Tabela 12 UT Settings – Advanced (ciąg dalszy)

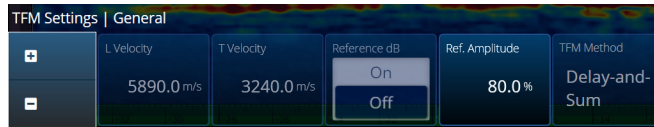
Opcja	Opis
Compression (Kompresja)	PA/UT: przedstawia współczynnik kompresji skanu A. W zależności od zakresu inspekcji i liczby punktów może być wymagane użycie współczynnika kompresji większego niż 1. Na przykład wartość 6 powoduje, że zachowywana jest maksymalna wartość każdego z 6 kolejnych (następujących po sobie w czasie) punktów akwizycji. Żadne maksima nie są pomijane. TOFD: w trybie TOFD wymuszany jest współczynnik kompresji równy 1 i nie można go zmienić.
Effective Digitizing Frequency (Efektywna częstotliwość digitalizacji)	Wartość Effective Digitizing Frequency (Efektywna częstotliwość digitalizacji) jest ustawiona na 100 MHz, co oznacza, że akwizycja punktu danych z przebiegu analogowego ma miejsce co 0,01 μs. Użytkownik nie może zmienić tej wartości.
Net Digitizing Frequency (Częstotliwość digitalizacji netto)	Net Digitizing Frequency (Częstotliwość digitalizacji netto) to wynik dzielenia Effective Digitizing Frequency (Efektywna częstotliwość digitalizacji) przez Compression (Kompresja) . Wynik używany jest do zapewnienia zgodności z normami. Wartość w nawiasie kwadratowym [] to odstęp między punktami skanu A.

2.7.2 TFM Settings (Ustawienia TFM)

Menu **TFM Settings** umożliwia dostęp do parametrów **General**, **Pulser**, **Zone** i **Advanced**.

2.7.2.1 General (Ogólne)

Parametr **General** (Ogólne) umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **L Velocity** (Prędkość wzdłużna), **T Velocity** (Prędkość poprzeczna), **Reference dB** (Referencyjny poziom dB) i **Envelope** (Obwiednia). Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno opcje **TFM Settings > General** (Ustawienia TFM > Ogólne) (Rysunek 2-20 na stronie 59 i Tabela 13 na stronie 59).



Rysunek 2-20 TFM Settings (Ustawienia TFM) – General (Ogólne)

Tabela 13 TFM Settings (Ustawienia TFM) – General (Ogólne)

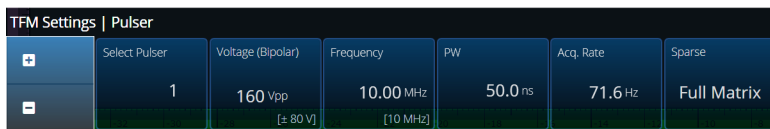
Opcja	Opis
L Velocity (Prędkość wzdłużna)	Prędkość fal wzdłużnych w materiale badanej części. Typ materiału i prędkość wzdłużną z reguły ustawia się podczas tworzenia grupy, w ramach planowania skanu.
T Velocity (Prędkość poprzeczna)	Prędkość fal poprzecznych w materiale badanej części. Typ materiału i prędkość poprzeczną z reguły ustawia się podczas tworzenia grupy, w ramach planowania skanu.
Reference dB (Referencyjny poziom dB)	Gdy ta funkcja jest włączona, zamraża bieżącą wartość wzmocnienia jako wzmocnienie referencyjne oraz dodaje wartość wzmocnienia regulacyjnego (początkowo 0,0) do pola wartości Gain (Wzmocnienie). Faktycznie stosowane wzmocnienie jest sumą wzmocnienia referencyjnego i regulacyjnego. Parametr Reference dB (Referencyjny poziom dB) jest przydatny do inspekcji, w których wymagane jest ustanowienie wzmocnienia referencyjnego oraz dodanie lub odjęcie wzmocnienia regulacyjnego.
Ref. Amplitude (Amplituda odniesienia)	Ustawienie amplitudy referencyjnej w procentach.

Tabela 13 TFM Settings (Ustawienia TFM) – General (Ogólne) (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
TFM Method (Metoda TFM)	Metodę TFM można zmienić wyłącznie w defektoskopach OmniScan X3 64. Do wyboru są opcje Delay-And-Sum i Phase Coherence Imaging (PCI) . Metodę TFM można wybrać osobno dla poszczególnych grup. Więcej informacji na temat metody PCI zawiera sekcja „Phase Coherence Imaging (PCI)” na stronie 228. We wszystkich modelach urządzenia OmniScan X3 domyślną metodą TFM jest Delay-And-Sum .

2.7.2.2 Pulser (Nadajnik)

Parametr **Pulser** (Nadajnik) umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Voltage** (Napięcie), **Frequency** (Częstotliwość), **PW** (Szerokość impulsu) i **Acq. Rate Mode** (Tryb częstotliwości akwizycji). Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno opcje **TFM Settings > Pulser** (Ustawienia TFM > Nadajnik) (Rysunek 2-21 na stronie 60 i Tabela 14 na stronie 60).

**Rysunek 2-21 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Pulser (Nadajnik)****Tabela 14 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Pulser (Nadajnik)**

Opcja	Opis
Select Pulser (Wybierz nadajnik)	Wskazuje, który element głowicy będzie używany jako pierwszy element nadajnika.

Tabela 14 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Pulsar (Nadajnik) (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Voltage (Napięcie)	Napięcie nadajnika. W defektoskopie OmniScan X3 64 można wybrać wartość 10 Vpp, 20 Vpp, 40 Vpp, 80 Vpp, 120 Vpp lub 160 Vpp. W defektoskopie OmniScan X3 można wybrać wartość 40 V (wartość domyślna), 80 V lub 115 V.
Frequency (Częstotliwość)	Częstotliwość głowicy. Aby zmienić częstotliwość, wybierz opcję Probe & Wedge Manager (Menedżer głowic i klinów) lub zmień głowicę w planie skanu.
PW (Szerokość impulsu)	Szerokość impulsu. Szerokość impulsu jest automatycznie dostosowywana do częstotliwości głowicy.

Tabela 14 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Pulser (Nadajnik) (ciąg dalszy)

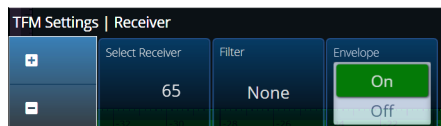
Opcja	Opis
Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji)	<p>Służy do ustawiania częstotliwość akwizycji (Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji)). Wartość Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) jest zdefiniowana dla wszystkich grup i określa częstotliwość powtarzania we wszystkich kanałach. Iloczyn Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) \times Scan Resolution (Rozdzielczość skanu) jest równy prędkości skanu, jeśli inspekcja jest ustawiona na Time (Czas), lub równy wartości Max. Scan Speed (Maks. prędkość skanu), jeśli inspekcja odbywa się w trybie Encoder (Enkoder). Jeśli ruch podczas skanowania będzie szybszy od wartości Max. Scan Speed (Maks. prędkość skanu), może dochodzić do utraty danych, o czym będą świadczyć czarne linie. W przypadku używania enkoderów parametr Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) oferuje możliwość pracy w trybie oszczędzania energii, w którym to częstotliwość Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) jest zmniejszona, gdy enkoder nie jest w ruchu. Wprowadź wartość, która będzie wymagana. Oprogramowanie będzie wtedy traktować ją jako wartość docelową. Można również wybrać jedno z następujących ustawień wstępnych:</p> <p>Auto Max. (Automatyczna maks.) Powoduje użycie maksymalnej dostępnej wartości Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji).</p> <p>Default (wartość domyślna) Ustawia opcję Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji) na wartość minimalną między 120 Hz a maksymalną dostępną częstotliwość akwizycji.</p> <p>Edit (Edytuj) Wartość można wprowadzić ręcznie.</p>

Tabela 14 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Pulser (Nadajnik) (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Sparse (Rozrzedzenie)	Umożliwia wprowadzenie rozrzedzenia nadajników w trybie akwizycji FMC. Domyślna wartość parametru rozrzedzenia jest ustawiona tak, by co najmniej 16 elementów emitowało impulsy. W przypadku głowicy 64-elementowej domyślna wartość to 1/4, a w przypadku głowicy z 16 lub mniejszą ilością elementów domyślnie ustawiona zostaje opcja Full Matrix (Pełna matryca). Podczas konfiguracji użytkownik może zawsze zmienić wartość. W konfiguracji Full Matrix (Pełna matryca) (domyślnej) wszystkie elementy emitują i odbierają impulsy. Wybranie innej wartości Sparse (Rozrzedzenie) zmieni liczbę nadajników, które będą emitowały impulsy, ale wszystkie elementy nadal będą odbierały impulsy. Dostępne opcje to: Full Matrix (Pełna matryca), 1/2 , 1/3 , 1/4 , 1/8 i 1/16 . Na przykład w przypadku głowicy 32-elementowej wartość 1/2 oznacza, że 16 elementów będzie emitowało impulsy, a wszystkie 32 elementy będą je odbierały. Niektóre opcje mogą nie być wyświetlane, ponieważ wymagane są co najmniej 4 nadajniki (na przykład w przypadku głowicy 16-elementowej nie będą widoczne opcje 1/8 i 1/16). Zmiana wartości Sparse (Rozrzedzenie) w większości przypadków zwiększy maksymalną częstotliwość Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji), ale może skutkować obniżeniem stosunku sygnału do szumu (SNR).

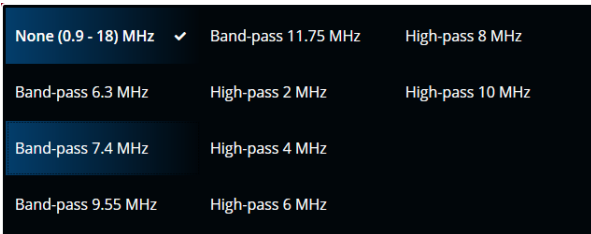
2.7.2.3 Receiver (Odbiornik)

Parametr **Receiver** (Odbiornik) umożliwia wybór filtra, który zostanie zastosowany dla sygnału TFM. Aby uzyskać dostęp do tej opcji, wybierz kolejno opcję **TFM Settings > Receiver** (Ustawienia TFM > Odbiornik) (Rysunek 2-22 na stronie 63 i Tabela 15 na stronie 64).



Rysunek 2-22 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Receiver (Odbiornik)

Tabela 15 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Receiver (Odbiornik)

Opcja	Opis
Select Receiver (Wybierz odbiornik)	Wskazuje, który element głowicy będzie używany jako pierwszy element odbiornika.
Filter (Filtr)	<p>Służy do wybierania odpowiedniej wartości filtru, który zostanie zastosowany dla sygnału TFM.</p> 
Envelope (Obwiednia)	<p>Umożliwia włączenie obwiedni (ON, ustawienie domyślne) lub jej wyłączenie (OFF). Obwiednię można włączyć/wyłączyć osobno dla poszczególnych grup.</p> <p>Obwiednia TFM powstaje z połączenia i wyodrębnienia znormalizowanych wartości dwóch sygnałów: części rzeczywistej elementarnego skanu A uzyskanego techniką FMC i części urojonej z transformaty Hilberta. Ten sposób przetwarzania usuwa oscylacje sygnału z obrazu TFM i zwiększa odporność pomiaru amplitudy maksymalnej.</p> <p>Obliczanie obwiedni zwiększa wprawdzie nakład obliczeń wykonywanych przez oprogramowanie, ale pozwala na zmniejszenie rozdzielczości siatki i w efekcie zwiększenie maksymalnej wartości Acq. Rate (Częstotliwość akwizycji).</p>

2.7.2.4 Wave Set and Zone (Zestaw fal i strefa)

Parametr **Zone** (Strefa) umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Min. Index** (Min. indeks), **Max. Index** (Maks. indeks), **Min. Depth** (Min. głębokość) i **Max. Depth** (Maks. głębokość). Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno opcje **TFM Settings > Wave Set and Zone** (Ustawienia TFM > Zestaw fal i strefa) (Rysunek 2-23 na stronie 65 i Tabela 16 na stronie 65).



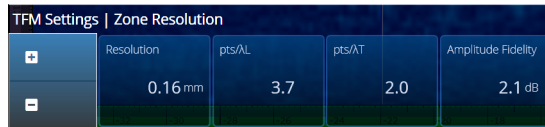
Rysunek 2-23 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Wave Set and Zone (Zestaw fal i strefa)

Tabela 16 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Wave Set and Zone (Zestaw fal i strefa)

Opcja	Opis
Wave Set (Zestaw fal)	Wskazuje typ zestawu fal wybrany w planie skanu.
Min. Index (Min. indeks)	Służy do ustawiania limitu dla lewej strony strefy TFM (pomarańczowy obrys na planie skanu). W przypadku inspekcji spoin zero wypada pośrodku spoiny.
Max. Index (Maks. indeks)	Służy do ustawiania limitu dla prawej strony strefy TFM (pomarańczowy obrys na planie skanu). W przypadku inspekcji spoin zero wypada pośrodku spoiny.
Min. Depth (Min. głębokość)	Służy do ustawiania górnego limitu dla strefy TFM (pomarańczowy obrys na planie skanu).
Max. Depth (Maks. głębokość)	Służy do ustawiania dolnego limitu dla strefy TFM (pomarańczowy obrys na planie skanu).

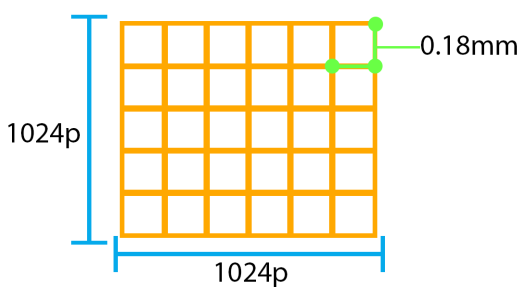
2.7.2.5 Zone Resolution (Rozdzielczość strefy)

Parametr **Zone Resolution** (Rozdzielczość strefy) umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Resolution** (Rozdzielczość), **pts/λL** (punkty/λL), **pts/λT** (punkty/λT) i **Amplitude Fidelity** (Wierność amplitudy). Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno opcje **TFM Settings > Zone Resolution** (Ustawienia TFM > Rozdzielczość strefy) (Rysunek 2-24 na stronie 66 i Tabela 17 na stronie 66).



Rysunek 2-24 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Zone Resolution (Rozdzielczość strefy)

Tabela 17 TFM Settings (Ustawienia TFM) – Zone Resolution (Rozdzielczość strefy)

Opcja	Opis
Resolution (Rozdzielczość)	<p>Służy do ustawiania odległości między dwoma pikselami w strefie TFM. Aby uzyskać wierność amplitudy zgodną z normą, należy odpowiednio dobrać rozdzielczość siatki.</p> 
pts/λL (punkty/λL)	Przedstawia liczbę punktów przypadającą na jedną długość fali wzdłużnej; ta liczba zależy od ustawionej rozdzielczości siatki.
pts/λT (punkty/λT)	Przedstawia liczbę punktów przypadającą na jedną długość fali poprzecznej; ta liczba zależy od ustawionej rozdzielczości siatki.
Amplitude Fidelity (Wierność amplitudy)	Przedstawia maksymalną możliwą zmienność amplitudy (w dB) wynikającą z samej rozdzielczości siatki. Ten model jest oparty na obserwacjach empirycznych i uwzględnia osie poziome oraz pionowe.

2.7.2.6 Aperture (Apertura)

Parametr Aperture (Apertura) umożliwia wyświetlenie ustawień nadajnika i odbiornika skonfigurowanych w planie skanu.



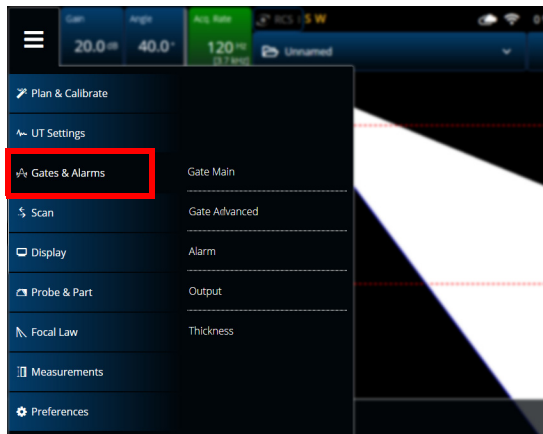
Rysunek 2-25 TFM Settings (Ustawienia TFM) — Aperture (Apertura)

Tabela 18 TFM Settings (Ustawienia TFM) — Aperture (Apertura)

Opcja	Opis
First Pulser (Pierwszy nadajnik)	Wskazuje nr elementu używanego jako pierwszy element w nadajniku.
Pulser Quantity (Ilość nadajników)	Wskazuje liczbę elementów używanych dla nadajnika.
Last Pulser (Ostatni nadajnik)	Wskazuje nr elementu używanego jako ostatni element w nadajniku.
First Receiver (Pierwszy odbiornik)	Wskazuje nr elementu używanego jako pierwszy element w odbiorniku.
Receiver Quantity (Ilość odbiorników)	Wskazuje liczbę elementów używanych dla odbiornika.
Last Receiver (Ostatni odbiornik)	Wskazuje nr elementu używanego jako ostatni element w odbiorniku.

2.7.3 Gates & Alarms (Bramki i alarmy)

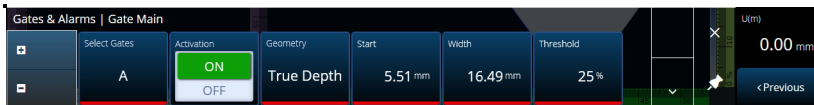
Menu **Gate & Alarms (Bramki i alarmy)** umożliwia dostęp do parametrów **Gate Main (Główne opcje bramki)**, **Gate Advanced (Zaawansowane opcje bramki)**, **Alarm, Output (Wyjście)** i **Thickness (Grubość)**.



Rysunek 2-26 Gates & Alarms (Bramki i alarmy)

2.7.3.1 Gate Main (Główne opcje bramki)

Parametr **Gate Main** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Select Gates**, **Activation**, **Geometry**, **Start**, **Width** i **Threshold**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Gate & Alarms > Gate Main** (Rysunek 2-27 na stronie 68 i Tabela 19 na stronie 68).



Rysunek 2-27 Menu Gates & Alarms PA – Gate Main

Tabela 19 Menu Gates & Alarms PA – Gate Main

Opcja	Opis
Select Gates (Wybierz bramki)	Służy do wyboru bramek, których parametry będą edytowane. Można wybrać opcję A , B lub I .

Tabela 19 Menu Gates & Alarms PA – Gate Main (ciąg dalszy)

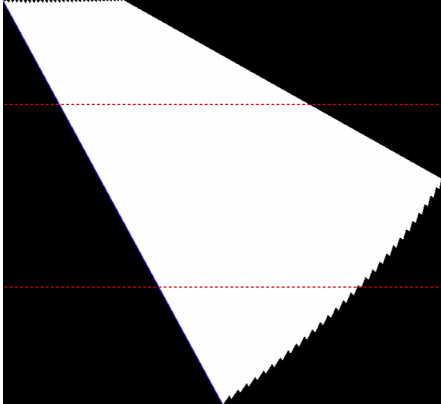
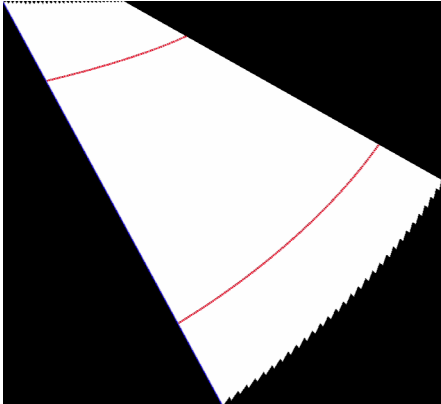
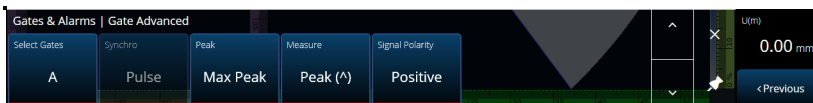
Opcja	Opis
Activation (Aktywacja)	Włącza (ON) lub wyłącza (OFF) bramkę na ekranie.
Geometry (Geometria)	<p>Służy do wyboru typu bramki: True Depth (Głębokość rzeczywista) albo Sound Path (Droga fali dźwiękowej).</p>  <p>Bramka True Depth (Głębokość rzeczywista) jest ustawiona według głębokości w materiale.</p>  <p>Bramka Sound Path (Droga fali dźwiękowej) jest ustawiona według odległości pokonanej w materiale.</p>

Tabela 19 Menu Gates & Alarms PA – Gate Main (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Start (Początek)	Służy do ustawiania pozycji początkowej wybranej bramki. Pozycja ta jest określona względem synchronizacji bramki. Rzeczywista pozycja bramki to pozycja synchronizacji plus pozycja początkowa bramki. Jeśli bramka nie jest synchronizowana, to wartość Start jest określona względem zera na osi ultradźwięków.
Width (Szerokość)	Służy do ustawiania szerokości bramki (wyrażonej w mm lub calach).
Threshold (Próg)	Służy do ustawienia wysokości bramki na skanie A. Parametr ten określa amplitudę sygnału w bramce do celów wykrywania.

2.7.3.2 Gate Advanced (Zaawansowane opcje bramki)

Parametr **Gate Advanced** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Select Gates**, **Synchro**, **Peak**, **Measure** i **Signal Polarity**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Gate & Alarms > Gate Advanced** (Rysunek 2-28 na stronie 70 i Tabela 20 na stronie 70).



Rysunek 2-28 Gates & Alarms – Gate Advanced

Tabela 20 Gates & Alarms – Gate Advanced

Opcja	Opis
Select Gates (Wybierz bramki)	Służy do wyboru bramek, których parametry będą edytowane. Można wybrać opcję A , B lub I .

Tabela 20 Gates & Alarms – Gate Advanced (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
<p>Synchro (Synchronizacja) (dla bramek Gate A (Bramka A) i Gate B (Bramka B))</p>	<p>Służy do określania typu synchronizacji wybranej bramki.</p> <p>Pulse (Impuls): przeprowadza synchronizację na początku impulsu. Jest to jedyna opcja dostępna, gdy typ używanej grupy jest inny niż Linear at 0° (Liniowy przy 0°).</p> <p>I/: przeprowadza synchronizację w miejscu przejścia sygnału przez bramkę I. Jeśli sygnał nie przejdzie przez bramkę I, synchronizacja odbywa się na końcu bramki I. Aby można było używać tej opcji, bramka I musi być aktywna.</p> <p>A^: przeprowadza synchronizację w pozycji wierzchołka amplitudy bramki A. Jeśli sygnał nie przejdzie przez bramkę A, synchronizacja odbywa się na końcu bramki A. Ta opcja jest dostępna dla bramki B tylko wtedy, gdy wybrano Measure (Pomiar) = Peak (Szczyt) dla bramki A.</p> <p>A/: przeprowadza synchronizację w miejscu pierwszego przejścia sygnału przez bramkę A. Jeśli sygnał nie przejdzie przez bramkę A, synchronizacja odbywa się na końcu bramki A. Ta opcja jest dostępna dla bramki B tylko wtedy, gdy wybrano Measure (Pomiar) = Edge (Krawędź) dla bramki A.</p>
<p>A-scan Synchro (Synchronizacja skanu A)</p>	<p>Służy do określania typu synchronizacji skanu A.</p> <p>Pulse (Impuls): przeprowadza synchronizację na początku impulsu. Na osi ultradźwięków brane są pod uwagę parametry Wedge Delay (Opóźnienie klina) i Beam Delay (Opóźnienie wiązki), dlatego zero powinno wypadać na powierzchni próbki, jeśli w planie skanu wybrano prawą stronę. Jest to jedyna opcja dostępna, gdy typ używanej grupy jest inny niż Linear at 0° (Liniowy przy 0°).</p> <p>I/: synchronizuje zero osi ultradźwięków na sygnale w miejscu pierwszego przejścia przez bramkę I. Aby ta opcja była dostępna, bramka I musi być aktywna. Wybranie tej opcji powoduje wymuszone wyzerowanie opóźnień klina i wiązki.</p>

Tabela 20 Gates & Alarms – Gate Advanced (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Peak (Szczyt)	<p>Jeśli opcja Measure (Pomiar) jest ustawiona na Peak (^) (Szczyt (^)), to ustawienie Peak (Szczyt) umożliwiia użytkownikowi wskazanie, czy odczyty dotyczą pierwszego (First Peak (Pierwszy szczyt)) czy maksymalnego (Max Peak (Maks. szczyt)) szczytu.</p> <p>W przypadku wybrania ustawienia Max Peak (Maks. szczyt) dla określonej bramki (A, B lub I) wyświetlane dane, odczyty i parametry odpowiadają tylko najwyższej (lub maksymalnej) wartości szczytowej przechodzącej przez tę bramkę.</p> <p>W przypadku wybrania ustawienia First Peak (Pierwszy szczyt) dla określonej bramki (A, B lub I) wyświetlane dane, odczyty i parametry odpowiadają tylko pierwszej wartości szczytowej przechodzącej przez tę bramkę.</p>
Measure (Pomiar)	<p>Służy do określania typu miary bieżącej bramki.</p> <p>Peak (^) (Szczyt (^)): wyświetlane dane, odczyty i parametry dotyczą maksymalnego (Max Peak (Maks. szczyt)) albo pierwszego (First Peak (Pierwszy szczyt)) szczytu, w zależności od ustawienia Peak (Szczyt).</p> <p>Edge (/) (Krawędź (/)): wyświetlane dane, odczyty i parametry dotyczą pierwszego punktu przejścia przez bramkę. Ustawienie Peak (Szczyt) jest ignorowane.</p>
Signal Polarity (Biegunowość sygnału)	<p>W przypadku sygnałów prostowanych opcja Signal Polarity (Biegunowość sygnału) jest ustawiona na Positive (Dodatni) i nie można jej edytować. W przypadku sygnałów RF biegunowość jest ustawiona na Absolute (Wartość bezwzględna). W trybie Absolute (Wartość bezwzględna) wszystkie pomiary bramek uwzględniają wartość bezwzględną sygnału w bramce, bez względu na to, czy sygnał jest dodatni, czy ujemny.</p>

2.7.3.3 Alarm

W menu **Alarm** można ustawić alarm we wszystkich grupach, wszystkich bramkach lub poszczególnych grupach bądź bramkach. Można ustawić maksymalnie trzy alarmy. (Patrz Rysunek 2-29 na stronie 73).



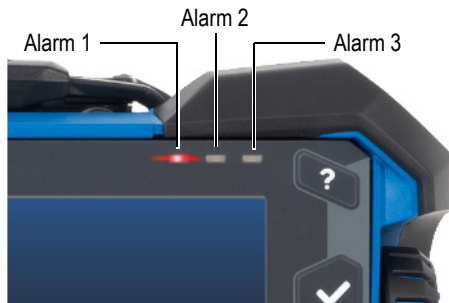
Rysunek 2-29 Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – menu Alarm

Tabela 21 Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – Alarm

Opcja	Opis
Select Alarm (Wybierz alarm)	Umożliwia wybór alarmu do skonfigurowania (od Alarm 1 do Alarm 3).
Activation (Aktywacja)	Opcje On (Wł.) i Off (Wył.) umożliwiają aktywowanie lub dezaktywowanie odpowiedniej kontrolki alarmu widocznej na przednim panelu urządzenia (patrz Rysunek 2-30 na stronie 74).
Apply To (Zastosuj do)	Umożliwia wybór określonej grupy lub opcji All (Wszystkie) .
Condition 1 (Warunek 1)	Umożliwia ustawienie warunku bramki wyzwalającego alarm. Można ustawić warunek wyzwalający alarm w momencie dojścia sygnału do określonej bramki (np. Gate A (Bramka A)) lub w przypadku braku dojścia sygnału do określonej bramki (np. Not Gate A (Nie bramka A)).
Operator	Służy do wyboru operatora logicznego łączącego dwa warunki. Operator And (Oraz) powoduje aktywowanie alarmu w przypadku spełnienia obu warunków. Operator Or (Lub) powoduje aktywowanie alarmu w przypadku spełnienia jednego z warunków.
Condition 2 (Warunek 2)	Umożliwia ustawienie drugiego warunku bramki wyzwalającego alarm. Można ustawić warunek wyzwalający alarm w momencie dojścia sygnału do określonej bramki (np. Gate B (Bramka B)) lub w przypadku braku dojścia sygnału do określonej bramki (np. Not Gate B (Nie bramka B)).

WSKAZÓWKA

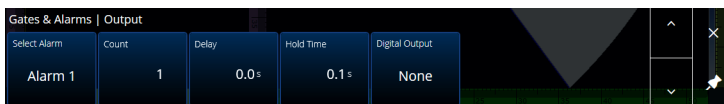
Lewa kontrolka alarmu odpowiada **alarmowi 1**, środkowa **alarmowi 2**, a prawa **alarmowi 3** (patrz Rysunek 2-30 na stronie 74).



Rysunek 2-30 Kontrolki alarmu

2.7.3.4 Output (Wyjście)

Menu **Output (Wyjście)** umożliwia skonfigurowanie sygnału alarmu i przesyłania go do wyjścia cyfrowego.



Rysunek 2-31 Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – menu Output (Wyjście)

Tabela 22 Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – Output (Wyjście)

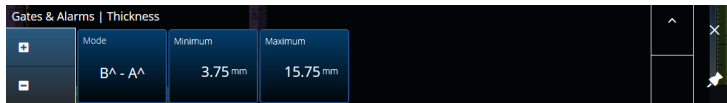
Opcja	Opis
Select Alarm (Wybierz alarm)	Umożliwia wybór sygnału alarmu do skonfigurowania (od Alarm 1 do Alarm 3).

Tabela 22 Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – Output (Wyjście) (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Count (Liczba)	Umożliwia ustawienie, ile razy warunek alarmu musi zostać spełniony, zanim nastąpi wyzwolenie alarmu.
Delay (Opóźnienie)	Umożliwia ustawienie opóźnienia między wystąpieniem warunku alarmu a wyzwoleniem alarmu.
Hold Time (Czas trwania)	Umożliwia ustawienie czasu trwania alarmu.
Digital Output (Wyjście cyfrowe)	Umożliwia przesłanie sygnału alarmu do jednego z trzech wyjść cyfrowych DOUT.

2.7.3.5 Thickness (Grubość)

Parametr **Thickness** umożliwia wybór źródła pomiarów grubości i zdefiniowanie palety kolorów grubości minimalnej i maksymalnej. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Gate & Alarms** > **Thickness** (Rysunek 2-32 na stronie 75 i Tabela 23 na stronie 75).



Rysunek 2-32 Gates & Alarms – Thickness

Tabela 23 Gates & Alarms PA – Thickness

Opcja	Opis
Mode (Tryb)	Służy do wyboru kombinacji bramek używanych do pomiaru grubości.
Minimum (Minimum)	Minimalna grubość na skali kolorów skanu C grubości.
Maximum (Maksimum)	Maksymalna grubość na skali kolorów skanu C grubości.

2.7.3.6 Bramki TFM

Bramka A jest dostępna w przypadku korzystania z grup TFM. Dane w trybie TFM są wolumetryczne, dlatego wykorzystywana jest bramka przycinająca dane do określonej strefy docelowej w widoku końcowym.

Dla bramki TFM nie są dostępne zaawansowane elementy sterujące ani elementy sterujące grubością. Do dyspozycji jest wyłącznie menu **Gates Main**. (Patrz Rysunek 2-33 na stronie 76 oraz Tabela 24 na stronie 76).



Rysunek 2-33 Gates & Alarms – TFM

Tabela 24 Gates & Alarms – TFM

Opcja	Opis
Activation (Aktywacja)	Umożliwia włączenie lub wyłączenie bramki na ekranie.
Index Start (Początek indeksu)	Służy do ustawiania pozycji początkowej wybranej bramki w kierunku indeksowania. Wartość w polu Index End (Koniec indeksu) zostanie zaktualizowana zgodnie z wartością Index Start (Początek indeksu) w celu zachowania tej samej szerokości bramki.
Index End (Koniec indeksu)	Służy do ustawiania pozycji końcowej wybranej bramki w kierunku głębokości. Wartość Index End (Koniec indeksu) nie wpływa na wartość Index Start (Początek indeksu).
Depth Start (Początek głębokości)	Służy do ustawiania tej samej wartości co opcja Index Start (Początek indeksu), ale w kierunku głębokości.

Tabela 24 Gates & Alarms – TFM (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Depth End (Koniec głębokości)	Służy do ustawiania tej samej wartości co opcja Index End (Koniec indeksu), ale w kierunku głębokości.
Threshold (Próg)	Służy do ustawienia wysokości bramki na skanie A. Parametr ten określa amplitudę sygnału w bramce do celów wykrywania.

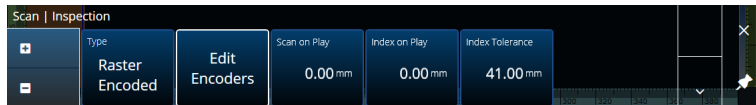
W trybie skanowania rastrowego wartości **Index Start** i **Index End** są zablokowane zgodnie z wartościami **Index Start** oraz **Index End** strefy TFM i nie można ich edytować.

2.7.4 Scan (Skan)

Menu **Scan** umożliwia dostęp do parametrów **Inspection** i **Area**.

2.7.4.1 Inspection (Inspekcja)

Parametr **Inspection** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Type**, **Scan** i **Encoder**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Scan > Inspection** (Rysunek 2-34 na stronie 77 i Tabela 25 na stronie 78).



Rysunek 2-34 Scan – Inspection

Tabela 25 Scan – Inspection

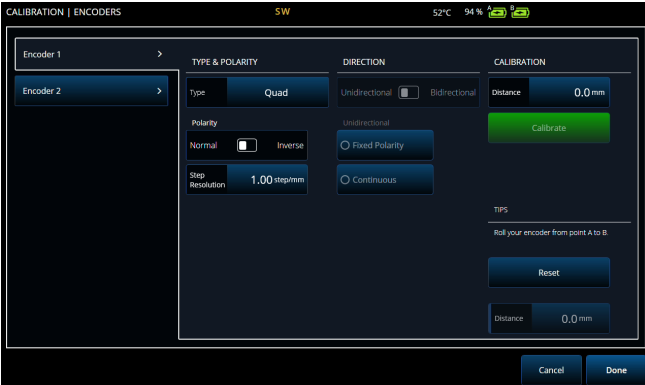
Opcja	Opis
<p>Type (Typ)</p>	<p>Służy do wybierania żądanego typu inspekcji. Dostępne są następujące opcje:</p> <p>Time (Czas) Akwizycja danych w precyzyjnie zdefiniowanych odstępach czasu.</p> <p>One-Line Encoded (Jednoliniowy z enkoderem) Podczas skanu jednoliniowego do akwizycji wykorzystywany jest enkoder.</p> <p>Raster Encoded (Rastrowy z enkoderem) Gdy głowica phased array przesuwa się zarazem po osi skanowania, jak i po osi indeksowania, dane ultradźwiękowe są uzyskiwane według schematu dwukierunkowego albo jednokierunkowego.</p>
<p>Edit Encoder (Edytuj enkoder)</p>	<p>Służy do konfigurowania ustawień enkodera. Ta opcja umożliwia skonfigurowanie rozdzielczości, biegunowości i wejścia enkodera. Więcej informacji o opcjach dotyczących enkodera zawiera sekcja „Konfiguracja enkoderów” na stronie 80.</p> 
<p>Scan on Play (Skan przy odtwarzaniu)</p>	<p>Określa pozycję skanu przyjmowaną, gdy użytkownik naciśnie przycisk Play (Odtwórz). Wartość domyślna to początek skanu obszaru, tj. Area Scan Start (Początek skanu obszaru).</p>

Tabela 25 Scan – Inspection (ciąg dalszy)

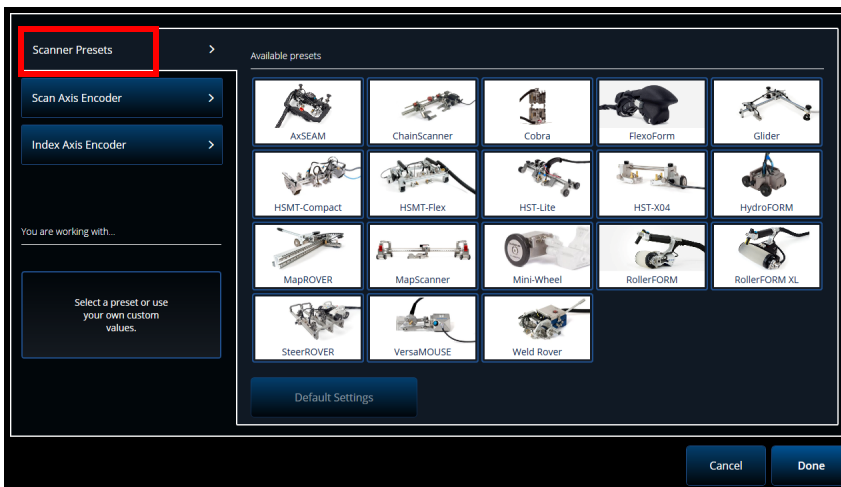
Opcja	Opis
Index on Play (Indeksowanie przy odtwarzaniu)	Opcja dostępna tylko w trybie Raster Encoded (Rastrowy z enkoderem) . Określa pozycję indeksowania przyjmowaną, gdy użytkownik naciśnie przycisk Play (Odtwórz) . Wartość domyślna to początek indeksowania obszaru, tj. Area Index Start (Początek indeksowania obszaru) .

2.7.4.2 Konfiguracja enkoderów

W menu **Edit Encoders** można wybrać wstępnie ustawione wartości z listy lub ręcznie skonfigurować enkodery.

Scanner Presets

Mając skaner firmy Evident, można wybrać go bezpośrednio na karcie **Scanner Presets** (Rysunek 2-35 na stronie 80). Rozdzielczość, wejście i biegunowość zostaną skonfigurowane automatycznie. Wciąż można jednak edytować parametry na pozostałych dostępnych kartach (**Scan Axis Encoder** i **Index Axis Encoder**).



Rysunek 2-35 Scanner Presets

Karty Scan Axis Encoder i Index Axis Encoder

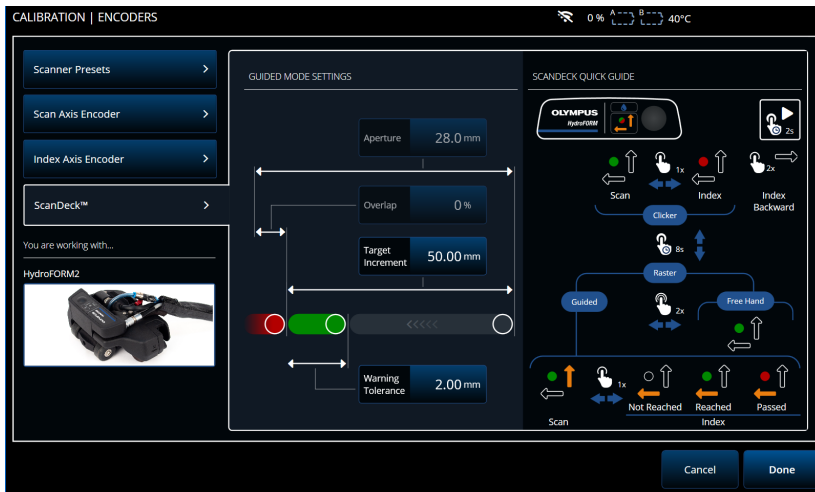
Karty **Scan Axis Encoder** i **Index Axis Encoder** umożliwiają wybranie i skonfigurowanie enkodera odpowiednio dla osi skanu i osi indeksowania. W tym menu można także skalibrować enkodery. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Scan > Inspection** (Rysunek 2-34 na stronie 77 i Tabela 26 na stronie 82), a następnie wybierz opcję **Edit Encoders**.

ScanDeck

Po wybraniu skanera HydroFORM2 (HydroFORM nowej generacji) na karcie **Scanner Presets** (Ustawienia wstępne skanerów) zostanie wyświetlone dodatkowe menu. Umożliwia ono modyfikację ustawień enkodera skanera HydroFORM2.

Można ustawić wartość **Target Increment** (Przyrost docelowy) odpowiadającą znamionowej odległości indeksowania między poszczególnymi liniami skanu. Można także ustawić wartość **Warning Tolerance** (Tolerancja dla ostrzeżenia) definiującą margines przed otrzymaniem ostrzeżenia o przekroczeniu odległości indeksowania.

W obszarze **ScanDeck Quick Guide** (ScanDeck – skrócony przewodnik) widoczne są funkcje przycisków modułu ScanDeck w skanerze HydroFORM nowej generacji. (Zob. Rysunek 2-36 na stronie 81).



Rysunek 2-36 HydroFORM 2 – ScanDeck

Tabela 26 Skan – konfiguracja enkoderów

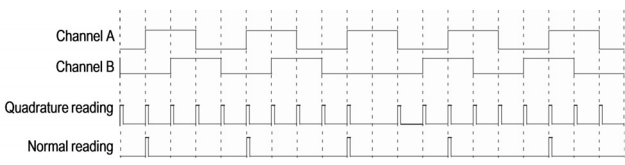
Opcja	Opis
Type (Typ)	<p>Wybierz typ enkodera. Obecnie dostępne są typy Quad i Clicker. Opcję Quad należy wybrać, gdy podłączony enkoder (wyjście TTL 5 V) ma wyjście dwukanałowe. Kanały są ogólnie oznaczone literami A i B. Gdy enkoder obraca się zgodnie z ruchem wskazówek zegara (od lewej do prawej strony na poniższym rysunku), kanał B podąża za kanałem A z 90-stopniowym opóźnieniem. Gdy enkoder obraca się przeciwnie do ruchu wskazówek zegara, kanał A podąża za kanałem B z 90-stopniowym opóźnieniem. W ten sposób można ustalić, czy obrót odbywa się zgodnie z ruchem wskazówek zegara, czy przeciwnie do ruchu wskazówek zegara. Każde wykrycie zbocza narastającego lub opadającego na kanał A lub kanał B dekodery liczy jako jeden skok. Oznacza to, że w przypadku rzeczywistej rozdzielczości enkodera równej 1000 skoków/obrót końcowa rozdzielczość dla odczytu kwadraturowego będzie wynosić 4000 skoków/obrót.</p> 
Clicker	<p>Ten typ używany jest w przypadku stosowania urządzenia indeksującego Evident (clicker). Zwiększenie pozycji na osi o jedną jednostkę uzyskuje się poprzez naciśnięcie przycisku na urządzeniu indeksującym. Clickery często stosuje się do ręcznego skanowania rastrowego i zwykle takie urządzenie jest przypisane do osi Index (Indeks).</p>
Step Resolution (Rozdzielczość odstepu)	<p>W przypadku enkodera typu Quad rozdzielczość jest liczbą impulsów enkodera przypadająca na jednostkę wybraną dla tego enkodera. W przypadku enkodera typu Clicker rozdzielczość jest przyrostem wartości na osi po naciśnięciu clickera.</p>

Tabela 26 Skan – konfiguracja enkoderów (ciąg dalszy)

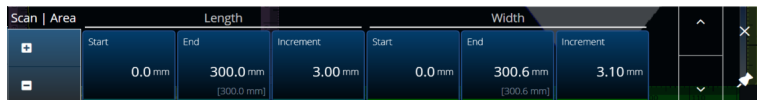
Opcja	Opis
Polarity (Biegunowość)	Służy do odwracania kierunku liczenia przez enkoder. Wybierz kierunek normalny (Normal (Normalna)) albo odwrócony (Inverse (Odwrócona)).
Encoder Input (Wejście sygnału enkodera)	Wybierz wejście sygnału enkodera dla wybranej osi. W przypadku skanu rastrowego wybór wejścia dla osi skanu powoduje automatycznie wybranie wejścia dla osi indeksowania.
Preset (Ustawienia wstępne)	Gdy używany jest clicker, można włączyć/wyłączyć (ON/OFF) ustawienia wstępne stałej wartości. Jeśli opcja Preset (Ustawienia wstępne) jest ustawiona na OFF , naciśnięcie clickera nie zmienia wartości na osi skanu. Gdy opcja Preset (Ustawienia wstępne) jest ustawiona na ON , naciśnięcie clickera spowoduje zmianę wartości enkodera osi skanu na początek osi. Tę opcję można wykorzystać do uproszczenia procedury inspekcji i dopasowania jej do powtarzalnych schematów skanowania.
Calibration (Kalibracja)	Aby skalibrować rozdzielczość enkodera, najpierw określ rzeczywistą odległość, jaką on pokona. Następnie kliknij opcję Reset (Resetuj) , aby rozpocząć zliczanie przez enkoder od początku i przemieścić go o określoną odległość. Następnie naciśnij przycisk Calibrate (Kalibruj) , aby przeliczyć wartość zliczoną przez enkoder i odległość na rozdzielczość tj. Encoder Resolution (Rozdzielczość enkodera) . Distance (Odległość) : służy do określania odległości kalibracji. Calibrate (Kalibruj) : służy do potwierdzania odległości kalibracji. Reset (Resetuj) : ustawia odległość enkodera z powrotem na 0. Distance (Odległość) (u dołu): rzeczywista odległość pokonana przez enkoder.

Tabela 26 Skan – konfiguracja enkoderów (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Index start bound on clicker step (Początek indeksowania związany ze skokiem clickera)	Ta opcja jest dostępna wyłącznie z grupą 0° with overlap (Pod kątem 0° z zachodzeniem) , gdy oś indeksowania jest ustawiona na Clicker . Włączenie tej funkcji spowoduje, że wartość Index Start będzie wielokrotnością skoku clickera lub rozdzielczości clickera. Typowym zastosowaniem tej funkcji jest inspekcja rury z wykorzystaniem rozwiązania FlexoFORM. W tym przypadku indeks zerowy jest ustawiany na górze rury, a początek i koniec indeksowania są ustawiane na obu stronach odniesienia (wartość Index Start jest ujemna). Włączenie opcji Index start bound on clicker step (Początek indeksowania związany ze skokiem clickera) gwarantuje, że w przypadku używania clickera pozycja indeksowania przejdzie dokładnie przez punkt zerowy, dokładnie w punkcie odniesienia. Pozwoli to uniknąć niepotrzebnych obliczeń w celu dokładnego dopasowania wartości Index Start.

2.7.4.3 Area (Obszar)

Parametr **Area** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Scan Start**, **Scan End** i **Scan Res.** Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Scan > Area** (Rysunek 2-37 na stronie 84 i Tabela 27 na stronie 85).



Rysunek 2-37 Scan – Area

Tabela 27 Scan – Area

Opcja	Opis
Scan Start (Początek skanu)	Służy do ustawiania pozycji początkowej skanu (wyrażonej w mm lub calach).
Scan End (Koniec skanu)	Służy do ustawiania maksymalnej odległości, jaką można przeskanować (wyrażonej w mm lub calach).
Scan Res. (Rozdz. skanu)	Służy do ustawiania skoku (rozdzielczości), co który będzie następowała akwizycja punktów podczas skanu (wyrażonego w mm lub calach).
Index Start (Początek na osi indeksowania)	(Tylko przy skanach rastrowych) Służy do ustawiania początkowego położenia skanu rastrowego na osi indeksowania (wyrażonego w mm lub calach).
Index End (Koniec na osi indeksowania)	(Tylko przy skanach rastrowych) Służy do ustawiania końcowego położenia skanu rastrowego na osi indeksowania (wyrażonego w mm lub calach).
Index Res./Index Step (Rozdzielczość indeksowania / Odstęp indeksowania)	(Tylko przy skanach rastrowych) Określa rozdzielczość indeksowania. Tej wartości nie można zmienić w przypadku skanu Linear at 0° (Liniowy przy 0°) .

2.7.4.4 Digital Inputs (Wejścia cyfrowe)

Opcja **Digital Inputs** umożliwia skonfigurowanie wejść cyfrowych (DIN). Każdy z czterech parametrów **DIN n** ma unikalną funkcję. Wymienione funkcje można przypisać do dowolnych wejść cyfrowych (Tabela 28 na stronie 86).

Wejścia cyfrowe służą do zdalnego sterowania defektoskopem OmniScan X3. W tym celu należy podłączyć pilota zdalnego sterowania do odpowiedniego złącza przyrządu OmniScan. Szczegółowe informacje na temat sygnałów i złączy można znaleźć w *Podręczniku użytkownika przyrządu OmniScan X3*.

Gdy używane jest ustawienie wstępne skanera, który ma domyślnie zdefiniowane wejście cyfrowe, sekcja **Digital Inputs** jest już wypełniona.

Tabela 28 Opcje wejść cyfrowych

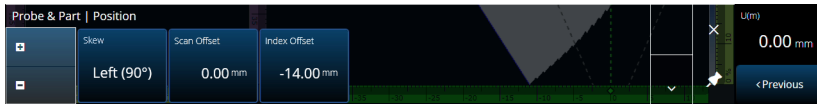
Opcja	Opis
Pause/Resume (Wstrzymaj/ Wznów)	Służy do przełączania między trybem inspekcji a trybem analizy. Tryb zmienia się, gdy poziom sygnału zdalnego zmienia się z niskiego na wysoki. Jest to równoważne ręcznemu naciśnięciu klawisza pauzy (⏸).
Save Data (Zapisz dane)	Służy do zapisywania danych, gdy poziom sygnału zdalnego zmieni się z niskiego na wysoki. Jest to równoważne ręcznemu naciśnięciu klawisza zapisu (💾).
Clear All (Usuń wszystkie)	Służy do kasowania wszystkich danych, gdy poziom sygnału zdalnego zmieni się z niskiego na wysoki. Jest to równoważne ręcznemu naciśnięciu klawisza odtwarzania (▶).
Acquisition step (Krok akwizycji)	Gdy to wejście DIN jest aktywne, akwizycja jest tymczasowo zamrożona. Tę opcję można zdefiniować wyłącznie dla wejścia DIN 3.

2.7.5 Probe & Part (Głowica i część)

Menu **Probe & Part** umożliwia edytowanie parametrów dotyczących pozycjonowania i nakładki, a także definiowanie własnych głowic i klinów w narzędziu **Probe & Wedge Manager**.

2.7.5.1 Position (Pozycja)

Parametr **Position** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Skew**, **Scan Offset** i **Index Offset**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Probe & Part > Position** (Rysunek 2-38 na stronie 87 i Tabela 29 na stronie 87).

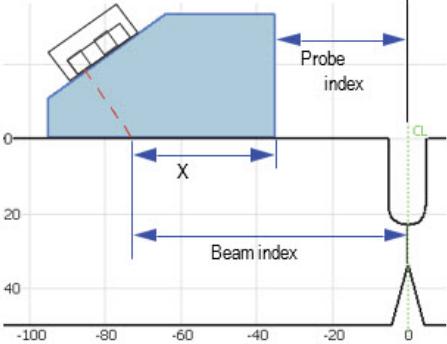


Rysunek 2-38 Probe & Part – Position

Tabela 29 Opcje Probe & Part – Position

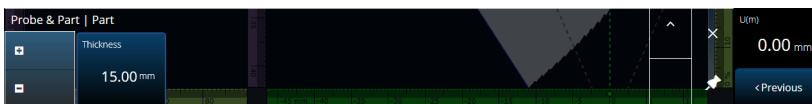
Opcja	Opis
Skew (Odchylenie)	Orientacja wiązki ultradźwięków względem osi skanu. Zwykle do definiowania inspekcji za pomocą dwóch głowic ustawionych z dwóch stron używa się orientacji pod kątem 90 stopni i pod kątem 270 stopni.
Scan Offset (Przesunięcie skanu)	Scan Offset (Przesunięcie skanu) to różnica między pozycją 0 oznaczoną na badanej części a rzeczywistą pozycją początkową środka głowicy na osi skanu.

Tabela 29 Opcje Probe & Part – Position (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Index Offset (Przesunięcie indeksowania)	<p>Przesunięcie wiązki na osi indeksowania to różnica między pozycją 0 oznaczoną na badanej części a rzeczywistą pozycją początkową przedniej krawędzi głowicy na osi indeksowania. Przesunięcie indeksowania wiązki jest ujemne dla głowicy zorientowanej pod kątem 90 stopni, a dodatnie dla głowicy zorientowanej pod kątem 270 stopni. Wartości Index Offset (Przesunięcie indeksowania) nie można edytować w trybie TFM, ponieważ wpływa ona na obliczanie reguł ogniskowania. Aby zmienić przesunięcie indeksu głowicy w trybie TFM, należy użyć opcji Scan Plan (Plan skanu).</p> 

2.7.5.2 Part (Część)

Parametr **Part** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Thickness**. Aby uzyskać dostęp do tej opcji, wybierz kolejno **Probe & Part > Part** (Rysunek 2-39 na stronie 88 i Tabela 30 na stronie 89).



Rysunek 2-39 Probe & Part – Part

Tabela 30 Probe & Part – Part

Opcja	Opis
Thickness (Grubość)	Służy do ustawiania grubości badanej części. Ta wartość jest używana przede wszystkim do dopasowania nakładki i dróg padania względem sygnału poprzez wykorzystanie do tego grubości rzeczywistej, a nie nominalnej. Tej wartości nie można edytować w trybie TFM, ponieważ wpływa ona na obliczanie reguł ogniskowania. Aby zmienić wartość Part Thickness (Grubość części) w trybie TFM, należy użyć opcji Scan Plan (Plan skanu) .

2.7.5.3 Probe & Wedge Manager (Menedżer głowic i klinów)

Informacje o zarządzaniu niestandardowymi głowicami i klinami zawiera sekcja „Probe & Wedge Manager (Menedżer głowic i klinów)” na stronie 214.

2.7.5.4 Weld (Spoina) albo Custom Overlay (Nakładka niestandardowa)

Tytuł tego podmenu zależy od wyboru dokonanego w planie skanu. Jeśli nie wybrano żadnej nakładki, to menu nie jest widoczne. W przypadku wybrania nakładki spoiny menu **Weld** umożliwi bezpośrednią edycję (opisy poszczególnych parametrów zawiera Tabela 64 na stronie 150) następujących parametrów:

- Hot Pass Height (Wysokość warstwy gorącej)
- Hot Pass Angle (Kąt warstwy gorącej)
- Land Height (Wysokość powierzchni styku)
- Land Offset (Przesunięcie powierzchni styku)
- Root Height (Wysokość warstwy graniowej)
- Root Angle (Kąt warstwy graniowej)

Parametry nieistotne lub nieedytowalne z powodu zależności od innych wartości są dostępne tylko do odczytu.

Jeśli w planie skanowania jako opcję nakładki wybrano **Custom**, ta sekcja jest zatytułowana **Custom Overlay** i są dostępne następujące edytowalne parametry:

- Scale (Skala)
- Rotate (Obrót)
- Horizontal/Vertical Pan (Przesunięcie w poziomie/pionie)
- Horizontal/Vertical Flip (Odwrócenie w poziomie/pionie)

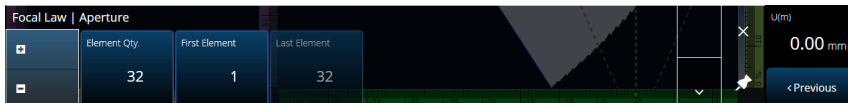
Opis poszczególnych parametrów zawiera „Karta Part & Weld” na stronie 144.

2.7.6 Focal Laws (Reguły ogniskowania)

Menu **Focal Laws** umożliwia dostęp do parametrów **Aperture** i **Beam**.

2.7.6.1 Aperture (Apertura)

Parametr **Aperture** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Element Qty**, **First Element** i **Last Element**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Focal Laws > Aperture** (Rysunek 2-40 na stronie 90 i Tabela 31 na stronie 90).



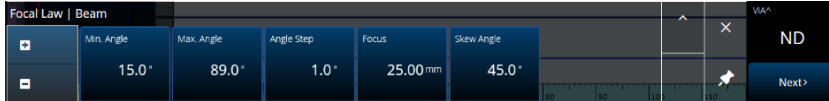
Rysunek 2-40 Focal Laws – Aperture

Tabela 31 Focal Laws – Aperture

Opcja	Opis
Element Qty (Liczba elementów)	Służy do ustawiania liczby elementów każdej apertury.
First Element (Pierwszy element)	Służy do ustawiania pierwszego elementu pierwszej apertury.
Last Element (Ostatni element)	Służy do ustawiania ostatniego elementu ostatniej reguły ogniskowania.
Element Step (Odstęp między elementami)	Umożliwia wyświetlenie odstępów między elementami każdej reguły ogniskowania, gdy wybrany jest typ skanu Linear (Liniiowy) .

2.7.6.2 Beam (Wiązka)

Parametr **Beam** umożliwia bezpośrednie edytowanie reguł ogniskowania, bez konieczności przechodzenia do planu skanu. Aby uzyskać dostęp do opcji **Min. Angle**, **Max. Angle**, **Angle Step**, **Angle**, **Focus** i **Skew Angle**, wybierz kolejno opcje **Focal Laws > Beam** (Rysunek 2-41 na stronie 91 i Tabela 32 na stronie 91).



Rysunek 2-41 Focal Laws — Beam

Tabela 32 Focal Laws — Beam

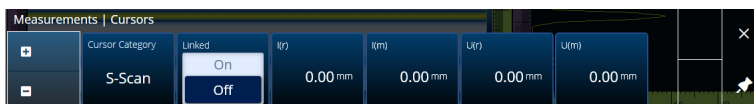
Opcja	Opis
Min. Angle (Min. kąt)	Służy do ustawiania minimalnego kąta wiązki (konfiguracja reguły Sectorial/Compound (Sektorowy/Złożony)).
Max. Angle (Maks. kąt)	Służy do ustawiania maksymalnego kąta wiązki (konfiguracja reguły Sectorial/Compound (Sektorowy/Złożony)).
Angle Step (Skok między kątami)	Służy do ustawiania skoku pomiędzy kątami (konfiguracja reguły Sectorial/Compound (Sektorowy/Złożony)).
Angle (Kąt)	Służy do ustawiania kąta załamania wszystkich wiązek (konfiguracja reguły Linear (Liniowy)).
Focus (Ogniskowanie)	Służy do ustawiania głębokości ogniskowania na badanej części.
Skew Angle (Kąt odchylenia)	Służy do sterowania wiązkami pod kątem innym niż nominalna orientacja wiązek. W przypadku tej opcji wymagane są głowice umożliwiające sterowanie wiązką w osi pasywnej (głowice matrycowe).

2.7.7 Measurements (Pomiary)

Menu **Measurements** umożliwia dostęp do parametru **Cursors**.

Cursors

Za pomocą parametru **Cursors** można edytować pozycję kursorów. Kursory można także przemieszczać, stukając je bezpośrednio w układzie. Aby uzyskać dostęp do karty **Cursors**, wybierz kolejno opcje **Measurements > Cursors** (Rysunek 2-42 na stronie 92 i Tabela 33 na stronie 92).



Rysunek 2-42 Measurements – Cursors

Tabela 33 Measurements – Cursors

Opcja	Opis
Cursor Category (Kategoria kursora)	Służy do wybierania widoku dla bieżącego układu, w obrębie którego ma być zmieniana pozycja kursora. Zbiór dostępnych widoków (A-scan (Skan A) , B-scan (Skan B) , C-scan (Skan C) , S-scan (Skan S) , TFM End View (TFM – widok końcowy) , TFM Side View (TFM – widok z boku) , TFM Top View (TFM – widok z góry) lub Data (Dane)) zależy od obecnie wybranego układu. Parametry pojawiające się po prawej stronie opcji Category (Kategoria) odnoszą się do wybranego widoku.
Linked (Powiązane)	Służy do określania, czy kursory odniesienia i pomiarowy są przesuwane osobno (Off) czy jednocześnie (On). Parametr ten ma wpływ na parametry w podmenu Measurements (Pomiary) > Cursors (Kursory) oraz na wyskakujący przycisk parametru kursora.
%(...)	Pozycja kursora odniesienia (r), (r&m) lub kursora pomiarowego (m) na osi amplitudy.

Tabela 33 Measurements – Cursors (*ciąg dalszy*)

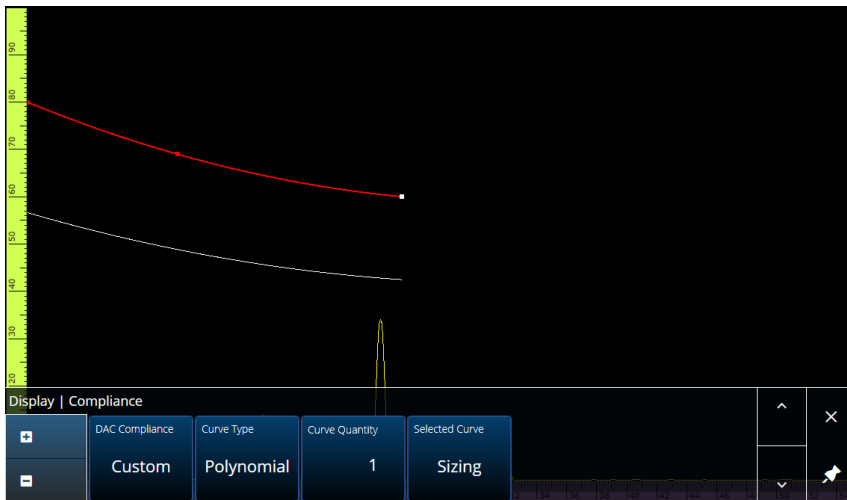
Opcja	Opis
Delta %$(r\&m)$	Różnica na osi amplitudy między kursorem odniesienia a kursorem pomiarowym (tylko wtedy, gdy kursory są powiązane).
U(...)	Pozycja kursora odniesienia (r), $(r\&m)$ lub kursora pomiarowego (m) na osi ultradźwięków.
Delta U $(r\&m)$	Różnica na osi ultradźwięków między kursorem odniesienia a pomiarowym (tylko wtedy, gdy kursory są powiązane).
I (...)	Pozycja kursora odniesienia (r), $(r\&m)$ lub kursora pomiarowego (m) na osi indeksowania.
Delta I $(r\&m)$	Różnica na osi indeksowania między kursorem odniesienia a pomiarowym (tylko wtedy, gdy kursory są powiązane).
S (...)	Pozycja kursora odniesienia (r), $(r\&m)$ lub kursora pomiarowego (m) na osi skanu.
Delta S $(r\&m)$	Różnica na osi skanu między kursorem odniesienia a pomiarowym (tylko wtedy, gdy kursory są powiązane).
D (...)	Pozycja kursora odniesienia (r), $(r\&m)$ lub kursora pomiarowego (m) na osi głębokości w trybie TFM.
Delta D $(r\&m)$	Różnica na osi głębokości w trybie TFM między kursorem odniesienia a pomiarowym (tylko wtedy, gdy kursory są powiązane).

2.7.8 Display (Widok)

Menu **Display** umożliwia dostęp do różnych parametrów wyświetlania.

2.7.8.1 Compliance (Zgodność)

Parametr **Compliance** umożliwia dodanie krzywych zgodności (krzywych wymiarowania z przesunięciem dB) do krzywych wymiarowania. Jest dostępny, jeśli wykonano kalibrację TCG lub DAC. Jeśli stosowana jest kalibracja DGS, użyj menu **Scan Plan > Manage DGS** (Rysunek 2-43 na stronie 94 i Tabela 34 na stronie 94).



Rysunek 2-43 Display – Compliance

Tabela 34 Display – Compliance

Opcja	Opis
DAC Compliance (Zgodność DAC)	Umożliwia zastosowanie wstępnie zdefiniowanych krzywych zgodności z określoną normą (JIS lub ASME). Aby utworzyć krzywe ręcznie, wybierz opcję Custom (Niestandardowa) .
Curve Type (Typ krzywej)	Służy do wybierania typu interpolacji między punktami DAC: liniowej (Linear (Liniowa)) albo wielomianowej (Polynomial (Wielomianowa)).

Tabela 34 Display – Compliance (ciąg dalszy)

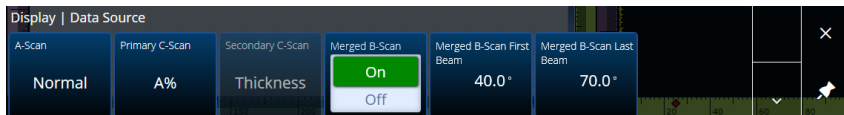
Opcja	Opis
Curve Quantity (Liczba krzywych)	Służy do wyświetlania liczby zarządzanych krzywych zgodności.
Selected Curve (Wybrana krzywa)	Służy do wyboru krzywej zgodności do edycji. Domyślnie wybrana jest krzywa wymiarowania, Sizing (Wymiarowania) , której nie można edytować. Wybierz inną krzywą, aby edytować jej przesunięcie amplitudy (Amplitude Offset (Przesunięcie amplitudy)).
Amplitude Offset (Przesunięcie amplitudy)	Różnica w dB między krzywą Sizing (Wymiarowania) a wybraną krzywą zgodności.

2.7.8.2 Overlay (Nakładka)

Parametr **Overlay** umożliwia użycie wielu dróg padania (**On**) lub jednej drogi padania (**Off**) w nakładce. Użycie wielu dróg padania spowoduje, że nakładka spoiny lub nakładka niestandardowa będzie odwracana przy każdym odbiciu.

2.7.8.3 Data Source (Źródło danych)

Parametr **Data Source** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Data Source**, **Primary C-scan** i **Secondary C-scan**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Display > Data Source** (Rysunek 2-44 na stronie 95 i Tabela 35 na stronie 96).



Rysunek 2-44 Display – Data Source

Tabela 35 Display – Data Source

Opcja	Opis
A-Scan (Skan A)	<p>Wybierz, który skan A zostanie wyświetlony w widoku skanu A.</p> <p>Normal (Standardowy): Zostanie wyświetlony skan, który jest w danym momencie wybrany za pomocą kursora danych lub selektora kąta/VPA w górnym pasku.</p> <p>Highest (%) (Najwyższa (%)): kursor danych automatycznie odszuka regulę ogniskowania z najwyższą amplitudą w bramce A. Jeśli żaden sygnał nie przekroczy progu, domyślnie wybrany zostanie pierwszy skan A.</p> <p>Thinnest (Najcieńsza): kursor danych automatycznie odszuka regulę ogniskowania z najmniejszą zmierzoną grubością. Należy upewnić się, że pomiar grubości został prawidłowo zdefiniowany w obszarze Gates & Alarms (Bramki i alarmy) > Thickness (Grubość) > Mode (Tryb).</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; text-align: center; margin: 10px 0;">NOTATKA</div> <p>Tryby śledzenia Highest i Thinnest nie są dostępne w trybie analizy. Ponadto aktywowanie tych trybów śledzenia spowoduje dezaktywowanie wszystkich układów zawierających skan B.</p>
Primary C-scan (Główny skan C)	<p>Wybierz źródło skanu C dla wszystkich widoków zawierających skan C. Źródłem może być: A%, B%, I%, I/ lub Thickness (Grubość). Niektóre opcje mogą być niedostępne, jeśli powiązana bramka jest nieaktywna. W przypadku skanu C ze źródłem Thickness wybierz tryb grubości: Gates & Alarms (Bramki i alarmy) > Thickness (Grubość) > Mode (Tryb).</p>
Secondary C-scan (Dodatkowy skan C)	<p>Wybierz źródło drugiego skanu C w układzie A-C-C. Źródłem może być: A%, B%, I%, I/ lub Thickness (Grubość). Niektóre opcje mogą być niedostępne, jeśli powiązana bramka jest nieaktywna. W przypadku skanu C ze źródłem Thickness wybierz tryb grubości: Gates & Alarms (Bramki i alarmy) > Thickness (Grubość) > Mode (Tryb).</p>

Tabela 35 Display – Data Source (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Merged B-Scan (Scalony skan B)	Włącz lub wyłącz scalony skan B w układach A-B-S i A-B-C-S.
Merged B-Scan First Beam (Pierwsza wiązka scalonego skanu B)	Umożliwia zmianę kąta pierwszej wiązki. Dane poniżej ustawionego kąta nie są wyświetlane na skalonym skanie B.
Merged B-Scan Last Beam (Ostatnia wiązka scalonego skanu B)	Umożliwia zmianę kąta ostatniej wiązki. Dane powyżej ustawionego kąta nie są wyświetlane na skalonym skanie B.

W trybie TFM istnieje możliwość edytowania menu **Data Source** w celu wybrania, w jaki sposób będą przedstawiane dane (patrz Rysunek 2-45 na stronie 97 oraz Tabela 36 na stronie 97). Bramka w trybie TFM ma kształt ramki, dlatego źródło danych wpływa zarówno na widok z góry, jak i końcowy.



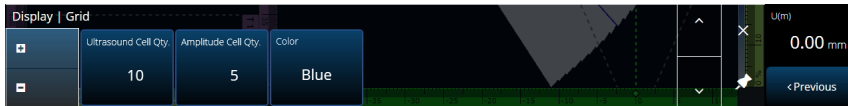
Rysunek 2-45 Display – Data Source, tryb TFM

Tabela 36 Display – Data Source, tryb TFM

Opcja	Opis
All Data (Wszystkie dane)	W widoku końcowym zostaną wyświetlone wszystkie dane.
Gate A (Bramka A)	W widoku z góry oraz widoku końcowym zostaną wyświetlone wyłącznie dane z bramki A.

2.7.8.4 Grid (Siatka)

Parametr **Grid** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie parametrów siatki w tle skanu A. Aby włączyć siatkę, użyj menu **View** i włącz ustawienie **Grid**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Display > Grid** (Rysunek 2-46 na stronie 98 i Tabela 37 na stronie 98).



Rysunek 2-46 Display – Grid

Tabela 37 Display – Grid

Opcja	Opis
Ultrasound Cell Qty (Liczba komórek dla osi ultradźwięków)	Służy do ustawiania liczby komórek dla osi ultradźwięków.
Amplitude Cell Qty (Liczba komórek dla osi amplitudy)	Służy do ustawiania liczby komórek dla osi amplitudy.
Color (Kolor)	Służy do ustawiania koloru siatki.

2.7.8.5 Cursors and Axes (Kursory i osie)

Parametr **Cursors and Axes** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Values i C-Scan Axes**. Aby uzyskać dostęp do tej opcji, wybierz kolejno **Display > Cursors** (Rysunek 2-47 na stronie 99 i Tabela 38 na stronie 99).



Rysunek 2-47 Display – Cursors and Axes

Tabela 38 Display – Cursors and Axes

Opcja	Opis
Values (Wartości)	Służy do wyświetlania wartości (wyrażonych w mm lub calach) na różnych kursorach – stuknięcie przycisku Cursor Values (Wartości kursora) włącza (ON) albo wyłącza (OFF , ustawienie domyślne) wyświetlanie.
C-Scan Axes (Osie skanu C)	Służy do przełączania orientacji osi indeksowania.

2.7.8.6 Default Zoom (Domyślny zoom)

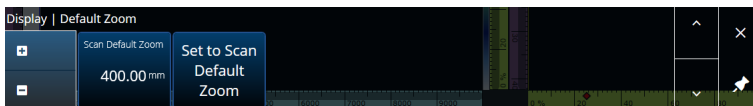
Parametr **Default Zoom** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Default Zoom**. Aby uzyskać dostęp do tej opcji, wybierz kolejno **Display > Default Zoom** (Rysunek 2-48 na stronie 100 i Tabela 39 na stronie 99).

Tabela 39 Display – Default Zoom

Opcja	Opis
Scan Default Zoom (Domyślny zoom skanu)	Służy do ustawienia rozmiaru okna zoomu, gdy stosowany jest zoom domyślny.

Tabela 39 Display – Default Zoom (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Set to Scan Default Zoom (Ustaw na domyślny zoom skanu)	<p>Aby można było użyć wstępnie zdefiniowanego zoomu, muszą być spełnione następujące warunki:</p> <ul style="list-style-type: none"> Inspekcja musi być skanem jednoliniowym lub rastrowym. Bieżący układ musi zawierać widok skanu C i/lub skanu B. Skan C lub skan B musi już być w trybie zoomu. <p>Przybliż skan C lub skan B i kliknij opcję Set to Scan Default Zoom (Ustaw na domyślny zoom skanu). Spowoduje to przyjęcie wstępnie ustawionej długości po przybliżeniu na osi skanu.</p>



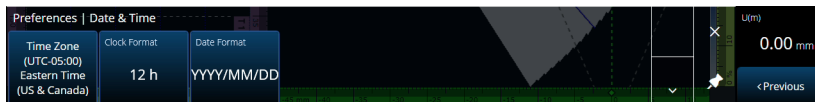
Rysunek 2-48 Display – Default Zoom

2.7.9 Preferences (Preferencje)

Menu **Preferences** umożliwia dostęp do parametrów **Date & Time**, **Regional**, **Data**, **Connectivity Settings**, **System** i **About**.


2.7.9.1 Date & Time

Parametr **Date & Time** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Time Zone**, **Clock Format** i **Date Format**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Preferences > Date & Time** (Rysunek 2-49 na stronie 100 i Tabela 40 na stronie 101).



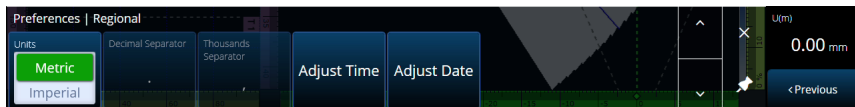
Rysunek 2-49 Preferences – Date & Time

Tabela 40 Preferences – Date & Time

Opcja	Opis
Time Zone (Strefa czasowa)	Służy do ustawiania strefy czasowej przyrządu. <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;">WAŻNE</div> Jeśli strefa czasowa nie będzie prawidłowo ustawiona, przyrząd może nie być w stanie nawiązać połączenia z chmurą  CLOUD.
Clock Format (Format godziny)	Służy do ustawiania formatu godziny. Można wybrać format 12h albo 24h .
Date Format (Format daty)	Służy do ustawiania formatu daty. Dostępne są następujące opcje: YYYY/MM/DD YYYY-MM-DD MM-DD-YYYY MM/DD/YYYY DD-MM-YYYY DD/MM/YYYY

2.7.9.2 Regional (Ustawienia regionalne)

Parametr **Regional** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie opcji **Units**, **Decimal Separator**, **Thousands Separator**, **Adjust Time** i **Adjust Date**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Preferences > Regional** (Rysunek 2-50 na stronie 101 i Tabela 41 na stronie 102).



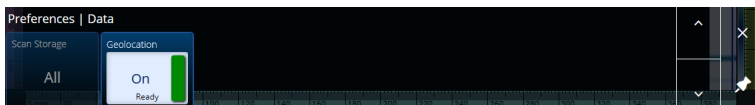
Rysunek 2-50 Preferences – Regional

Tabela 41 Preferences – Regional

Opcja	Opis
Units (Jednostki)	Służy do wyboru jednostek długości: metrycznych (milimetry) albo amerykańskich (cale).
Decimal Separator (Separator dziesiętny)	Wyświetla separator dziesiętny.
Thousands Separator (Separator tysięcy)	Wyświetla separator tysięcy.
Adjust Time (Ustaw godzinę)	Służy do ustawiania godziny w przyrządzie.
Adjust Date (Ustaw datę)	Służy do ustawiania daty w przyrządzie.

2.7.9.3 Data (Dane)

Parametr **Data** umożliwia przeglądanie ustawień **Scan Storage** i modyfikowanie opcji **Geolocation**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Preferences > Data** (Rysunek 2-51 na stronie 102 i Tabela 42 na stronie 102).



Rysunek 2-51 Preferences – Data

Tabela 42 Preferences – Data

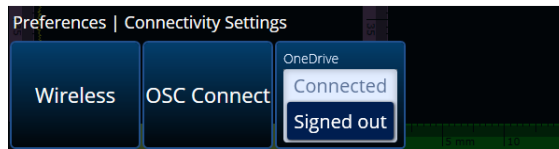
Opcja	Opis
Scan Storage (Magazyn skanów)	Wyświetla informację o tym, które skany można zapisać.

Tabela 42 Preferences – Data (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Geolocation (Geolokalizacja)	Umożliwia włączenie (ON) geolokalizacji w celu uwzględnienia współrzędnych GPS w pliku danych. Jeśli przyrząd nie jest podłączony do bezprzewodowej sieci LAN, moduł geolokalizacji uzyska informacje o położeniu za pomocą satelit GPS. Jest to wolniejszy sposób uzyskiwania danych dotyczących położenia, ale zapewnia większą dokładność w terenie (jednak mniejszą w pomieszczeniach). Jeśli przyrząd jest podłączony do sieci bezprzewodowej, informacje o lokalizacji mogą zostać uzyskane z sieci (co zapewnia szybkie ustalanie lokalizacji i większą dokładność w pomieszczeniach, jednak w przypadku słabego połączenia z siecią dokładność będzie mniejsza).

2.7.9.4 Connectivity Settings (Ustawienia łączności)

Obszar **Connectivity Settings** umożliwia włączenie lub wyłączenie opcji **Wireless**, **OSC Connect** (wymaganej do skorzystania z usługi X3 RCS) i **OneDrive** (Rysunek 2-52 na stronie 103).

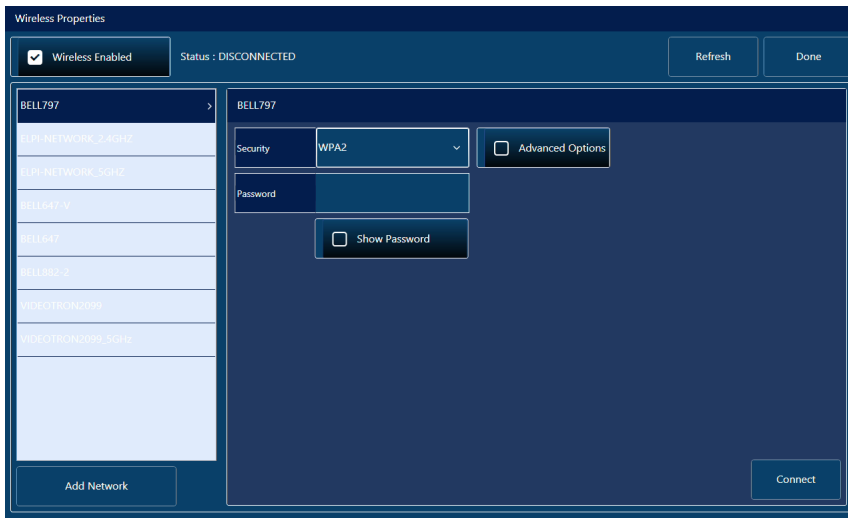


Rysunek 2-52 Preferences – Connectivity Settings

Wireless (Komunikacja bezprzewodowa)

Parametr **Wireless** umożliwia przeglądanie i modyfikowanie parametrów **Wireless Enabled**, **Security**, **Password**, **Show Password**, **Advanced Options**, **Add Network**, **Refresh**, **Done** i **Connect**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Preferences > Wireless** (Rysunek 2-53 na stronie 104 i Tabela 43 na stronie 104).

W oknie **Wireless Properties** automatycznie wykrywany jest poziom zabezpieczeń wybranej sieci.



Rysunek 2-53 Okno Preferences – Wireless Properties

Tabela 43 Preferences – Connectivity Settings – Wireless

Opcja	Opis
Wireless Enabled (Włączono interfejs bezprzewodowy)	Pole wyboru Wireless Enabled (Włączono interfejs bezprzewodowy) włącza interfejs bezprzewodowy. Symbol zaznaczenia oznacza, że jest on włączony.
Security (Zabezpieczenia)	Informuje o poziomie zabezpieczeń wybranej sieci bezprzewodowej: WEP, WPA, WPA2 albo EAP .
Password (Hasło)	Służy do wprowadzania hasła wybranej sieci.
Show Password (Pokaż hasło)	Umożliwia uwidocznienie lub ukrycie hasła.

Tabela 43 Preferences – Connectivity Settings – Wireless (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Advanced Options (Opcje zaawansowane)	Umożliwia ustawianie różnych opcji, takich jak włączenie DHCP , ręczne wprowadzenie adresu IP w polu IP Address (Adres IP) , ręczne wprowadzenie maski podsieci w polu Subnet Mask (Maska podsieci) , ręczne wprowadzenie adresu bramy w polu Gateway (Brama) , ręczne wprowadzenie serwera DNS numer 1 i ręczne wprowadzenie serwera DNS numer 2 (dla WPA2).
Add Network (Dodaj sieć)	Umożliwia ręczne dodanie sieci bezprzewodowej i określenie dla niej różnych opcji, takich jak Security (Zabezpieczenia) i Network Name (Nazwa sieci) .
Refresh (Odśwież)	Odświeża listę dostępnych sieci bezprzewodowych.
Done (Gotowe)	Potwierdza wprowadzone dane i zamyka okno.
Connect (Połącz)	Powoduje nawiązanie połączenia z wybraną siecią bezprzewodową.

OSC Connect (Połączenie z chmurą OSC)

Aby korzystać z usługi X3 Remote Collaboration Service (X3 RCS), jednostka OmniScan X3 musi zostać połączona z chmurą Olympus Scientific Cloud (OSC). Patrz „Połączenie z chmurą Olympus Scientific Cloud (OSC)” na stronie 235.

OneDrive

WAŻNE

Przekazywanie plików do magazynu w chmurze usługi OneDrive i pobieranie ich z niego odbywa się w obszarze File Manager. Więcej szczegółowych informacji zawiera sekcja „Korzystanie z okna File Manager” na stronie 209.

Aby połączyć się z usługą OneDrive

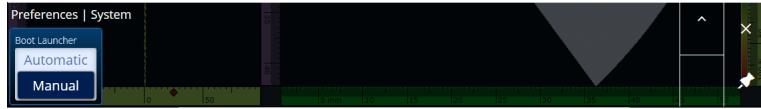
1. Wybierz przycisk **OneDrive**, aby rozpocząć proces logowania. Po ponownym uruchomieniu jednostki OmniScan X3 konieczne jest powtórzenie tego procesu, ponieważ nazwy użytkowników i hasła nie są zapisywane w przyrządzie ze względów bezpieczeństwa.
2. Aby korzystać z usługi OneDrive, konieczne jest przeczytanie i zaakceptowanie warunków znajdujących się w dokumencie **Privacy Statement**.
3. Wprowadź swój Log in. Jeśli nie posiadasz konta w usłudze OneDrive, konieczne jest utworzenie go za pomocą innego urządzenia (tworzenie konta jest w jednostce OmniScan X3 zablokowane).
4. Wprowadź swoje hasło.
5. Wprowadź kod PIN, jeśli jest wymagany do ukończenia uwierzytelniania dwuskładnikowego.

Aby rozłączyć się z usługą OneDrive

- ◆ Kliknij przycisk **OneDrive** w celu rozłączenia. Ponowne uruchomienie jednostki OmniScan X3 powoduje utratę połączenia z usługą OneDrive.

2.7.9.5 System

Parametr **System** umożliwia wyłączenie automatycznego uruchamiania oprogramowania MXU, jeśli funkcja ta została aktywowana. Aby uzyskać dostęp do tej opcji, wybierz kolejno **Preferences > System** (Rysunek 2-54 na stronie 107 i Tabela 44 na stronie 107).



Rysunek 2-54 Preferences – System

Tabela 44 Preferences – System

Opcja	Opis
Boot Launcher (Program uruchamiający)	Służy do wyboru trybu uruchamiania defektoskopu OmniScan X3: Manual (Ręczny) (z dostępem do ekranu uruchamiania) albo Automatic (Automatyczny) (z automatycznym przejściem do oprogramowania MXU).

2.7.9.6 About (Informacje)

Parametr **About** umożliwia sprawdzenie informacji w polach **System Information**, **Legal Information**, **Licenses** i **FCC**. Aby uzyskać dostęp do tych opcji, wybierz kolejno **Preferences > About** (Rysunek 2-55 na stronie 108 i Tabela 45 na stronie 108).



Rysunek 2-55 Okno Preferences – About


Tabela 45 Preferences – About

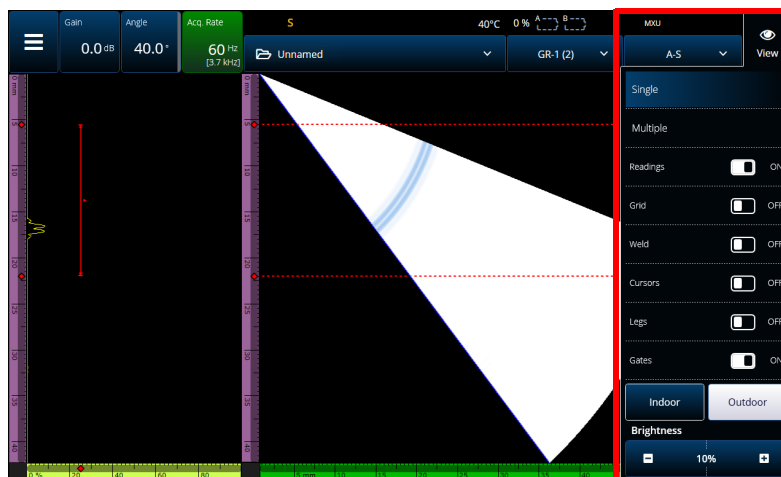
Opcja	Opis
System Information (Informacje o systemie)	Wyświetla Model , numer wersji oprogramowania (Software Version (Wersja oprogramowania)), nazwę producenta (Manufacturer (Producent)) i szczegóły (Details (Szczegóły)). Zakres szczegółów może różnić się między wersjami oprogramowania, ale zasadniczo szczegóły obejmują listę nowych funkcji wprowadzonych w bieżącej wersji.
Legal Information (Informacje prawne)	Wyświetla informacje prawne, np. dotyczące ochrony patentowej.
Licenses (Licencje)	Wyświetla różne umowy licencyjne z firmą Evident.

Tabela 45 Preferences – About (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
FCC	Wyświetla deklarację zgodności dostawcy z wymaganiami amerykańskiej Federalnej Komisji Komunikacji (FCC).
Done (Gotowe)	Służy do potwierdzania warunków przedstawionych w tej sekcji i zamknięcia okna.

2.8 Menu View

Menu  **View** zawiera szereg podmenu do konfigurowania inspekcji (Rysunek 2-56 na stronie 109 i Tabela 46 na stronie 110).



Rysunek 2-56 Okno menu View

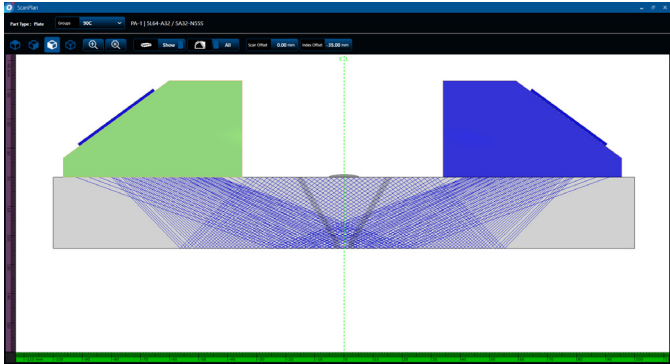
Tabela 46 Opcje menu View

Opcja	Opis
Single/Multiple (Jedna/Wiele)	Menu View (Widok) umożliwia wyświetlenie bieżącej grupy (Single (Jedna)) albo wielu grup (Multiple (Wiele)).
Readings (Odczyty)	Aby wyświetlić odczyty po prawej stronie ekranu, stuknij przełącznik Readings (Odczyty) (ON/OFF) , który umożliwia szybkie włączanie i wyłączenie wyświetlania odczytów.
Grid (Siatka)	Aby wyświetlić siatkę na skanie A, stuknij przełącznik Grid (Siatka) (ON/OFF) , który umożliwia szybkie włączanie i wyłączenie wyświetlania siatki.
Weld/Overlay (Spoina/Nakładka)	Aby wyświetlić nakładkę spoiny na skanie S, stuknij przełącznik Weld (Spoina) (ON/OFF) , który umożliwia szybkie włączania i wyłączenie wyświetlania spoiny. W przypadku wybrania nakładki niestandardowej ta pozycja jest wyświetlana jako Overlay (Nakładka) i także można ją włączać/wyłączać (ON/OFF).
Cursor (Kursor)	Aby wyświetlać kursory na każdym skanie, stuknij przełącznik Cursor (Kursor) (ON/OFF) umożliwiający szybkie włączanie i wyłączenie wyświetlania kursorów.
Legs (Drogi padania)	Aby wyświetlać drogi padania na każdym skanie, stuknij przełącznik Legs (Drogi padania) (ON/OFF) umożliwiający szybkie włączanie i wyłączenie wyświetlania dróg padania.
Gates (Bramki)	Aby wyświetlać bramki przy użyciu menu View (Widok) , stuknij przełącznik Gates (Bramki) umożliwiający szybkie włączanie i wyłączenie wyświetlania bramek. Aby możliwe było wyświetlanie bramek, co najmniej jedna bramka musi być aktywna. Upewnij się, że wymagane bramki inspekcji zostały aktywowane w obszarze Gates & Alarms (Bramki i alarmy) > Gates Main (Główne opcje bramek) .


Tabela 46 Opcje menu View (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Brightness (Jasność)	Stuknij przycisk minus, aby zmniejszyć jasność ekranu, albo przycisk plus, aby zwiększyć jasność ekranu (wyrażoną w procentach).
Indoor/Outdoor (Wewnątrz / Pod gołym niebem)	Służy do przełączania między schematem kolorów do pracy pod gołym niebem (Outdoor (Pod gołym niebem)) albo wewnątrz pomieszczeń (Indoor (Wewnątrz)). Schemat kolorów Indoor ma ciemne tło i biały tekst, a schemat Outdoor ma białe tło i ciemny tekst, który jest dzięki temu bardziej kontrastowy.

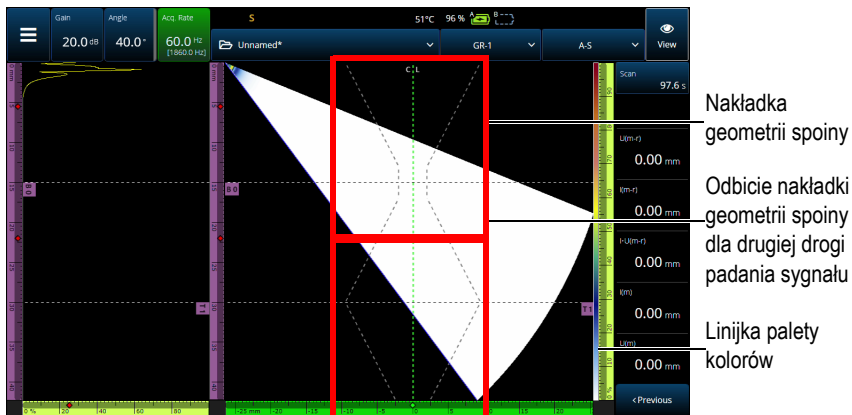
Tabela 46 Opcje menu View (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
<p>Scan Plan (Plan skanu)</p>	<p>W oprogramowaniu OmniPC menu View (Widok) zawiera dodatkową opcję: widok Scan Plan (Plan skanu). Wybranie opcji Scan Plan (Plan skanu) powoduje otwarcie okna zawierającego schemat planu skanu. Dostępne są następujące parametry:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Group (Grupa) – wybór grup • View (Widok) – orientacja widoku (od góry, z boku, końcowy, 3D) • Zoom • Show (Pokaż) – widoczność części (ON/OFF) • Show (Pokaż) – widoczność wszystkich grup/bieżącej grupy • Scan Offset (Przesunięcie skanu) – przesunięcie skanu bieżącej grupy • Index Offset (Przesunięcie indeksowania) – przesunięcie indeksu bieżącej grupy 

NOTATKA

Za pośrednictwem menu  **View** można włączać i wyłączać wyświetlanie ramek, ale niezależnie od tego, czy są widoczne, ramek można używać w konfiguracji. Jeśli jednak parametr **Activation** jest ustawiony na **OFF** (w obszarze **Gates & Alarms > Gates Main**), to bramki są wyłączone i nie można ich używać w konfiguracji.

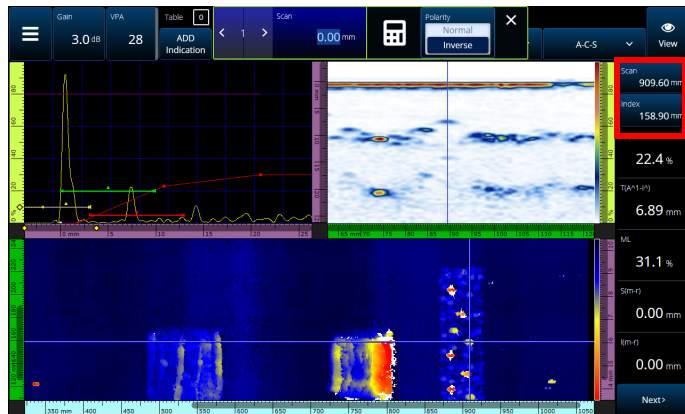
Jeśli badana część zawiera nakładkę (spoinę lub nakładkę niestandardową), można włączać i wyłączać widoczność nakładki. Nakładka to rysunek przedstawiający geometrię spoiny lub dowolny, niestandardowy rysunek nałożony na widok skanu S. Funkcja ta ułatwia zorientowanie się w położeniu wskazań względem geometrii części lub spoiny (Rysunek 2-57 na stronie 113). Odbicie lustrzane nakładki (w celu uwzględnienia drugiej drogi padania, trzeciej drogi padania itd.) można włączać albo wyłączać po wybraniu opcji **Menu > Display > Overlay > Multiple Legs**.



Rysunek 2-57 Przykład nakładki geometrii spoiny typu przesunięte V

2.9 Wskaźniki oraz parametry Scan i Index

Parametry **Scan** i **Index** (Rysunek 2-58 na stronie 114) spełniają dwie funkcje. Wartości w polach Scan i Index wskazują bieżącą pozycję kursorów danych, ale mogą także służyć do zmiany położenia tych kursorów.



Rysunek 2-58 Wskaźniki oraz parametry Scan i Index

Tabela 48 na stronie 119 zawiera opis funkcji **Scan** i **Index** zależnie od konfiguracji i trybu akwizycji.

Tabela 47 Funkcje Scan i Index

Typ inspekcji	W trakcie akwizycji		W trakcie analizy (wstrzymanej)	
	Scan	Index	Scan	Index
Time (Czas)	Wyświetla czas, który upłynął od rozpoczęcia akwizycji [klawisz odtwarzania (▶)].	Nd.	Umożliwia nawigowanie po danych poprzez przewijanie osi skanu lub przejście do określonego miejsca.	Nd.

Tabela 47 Funkcje Scan i Index (ciąg dalszy)

	W trakcie akwizycji		W trakcie analizy (wstrzymanej)	
One-Line Encoded (Jednoliniowy z enkoderem)	Umożliwia odczytanie bieżącej pozycji na osi skanu. Pozwala przejść do określonego miejsca skanu, aby na bieżąco ustawić wartość enkodera.	Nd.	Umożliwia nawigowanie po danych poprzez przewijanie osi skanu lub przejście do określonego miejsca.	Nd.
Raster Encoded (Rastrowy z enkoderem)	Umożliwia odczytanie bieżącej pozycji na osi skanu. Pozwala przejść do określonego miejsca skanu, aby na bieżąco ustawić wartość enkodera.	Umożliwia odczytanie bieżącej pozycji na osi indeksowania. Pozwala przejść do określonego miejsca indeksowania, aby na bieżąco ustawić wartość enkodera.	Umożliwia nawigowanie po danych poprzez przewijanie osi skanu lub przejście do określonego miejsca.	Umożliwia nawigowanie po danych poprzez przewijanie osi indeksowania lub przejście do określonego miejsca.

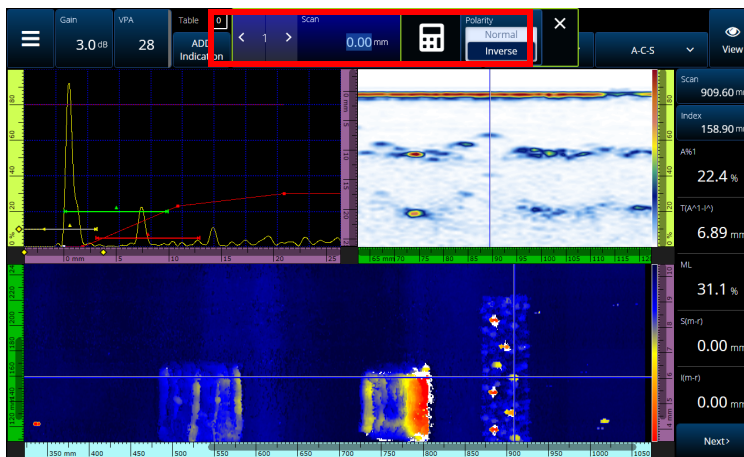
Typowe zastosowania

1. Ustawianie lub korygowanie pozycji enkoderów skanu i indeksowania podczas akwizycji w celu wyrównania różnic wynikających z przeszkód.

Podczas skanowania elementów o złożonych kształtach i zawierających przeszkody (np. zbiornik ciśnieniowy) konieczne może być skorygowanie pozycji enkoderów odczytanych przez jednostkę OmniScan X3, aby odzwierciedlić rzeczywiste położenie głowicy. Parametry **Scan** i **Index** umożliwiają edytowanie bieżących pozycji enkoderów do określonych wartości i „wymuszenie” na nich określonego położenia.

Aby zmienić położenie enkodera skanu lub indeksowania w trakcie akwizycji danych, należy wykonać następujące czynności (kolejność ma znaczenie).

- Upewnij się, że skaner lub głowica znajdują się we właściwym położeniu i są nieruchome.
- W razie potrzeby wyczyść dane [klawisz odtwarzania (▶)]. Może nie być to wskazane, jeśli dane zostały już pozyskane.
- Naciśnij element sterujący **Scan** lub **Index**. Otwarte zostanie menu umożliwiające wprowadzenie nowej wartości za pomocą klawiatury numerycznej w celu odwrócenia biegunowości enkodera (Rysunek 2-59 na stronie 116).



Rysunek 2-59 Przechodzenie do określonego położenia poprzez wprowadzenie liczby za pomocą klawiatury numerycznej

Jeśli często wymagane jest resetowanie położenia enkodera, można rozważyć konfigurację parametrów **Scan on Play** i **Index on Play** w celu zresetowania enkoderów na początku każdej akwizycji. Dzięki temu edytowanie ich za każdym razem nie będzie konieczne. Więcej informacji zawiera sekcja Tabela 23 na stronie 75.

2. Przeprowadzanie analizy danych.

Nawiguj po danych, stukając parametr **Scan** lub **Index**, a następnie obracając pokrętkę przyrządu OmniScan X3 w celu przewinięcia kursora danych.

2.10 Zmiana palet kolorów

Można zmieniać palety kolorów amplitudy (skanu B, skanu C lub skanu S w trybie PA/UT albo widoku końcowego, z boku lub z góry w trybie TFM) lub skanu C grubości.

Aby zmienić paletę kolorów

- ◆ Stuknij i przytrzymaj linijkę ze skalą palety kolorów (po prawej stronie — patrz Rysunek 2-57 na stronie 113), a następnie wybierz opcję **Load**. Przejrzyj dostępne palety kolorów i stuknij przycisk **Open**, aby zmienić paletę (Rysunek 2-60 na stronie 117).



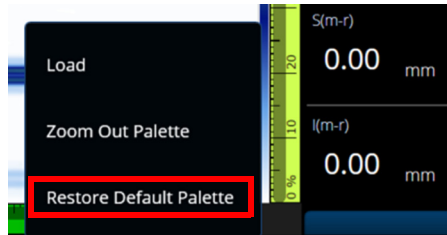
Rysunek 2-60 Selektor palety kolorów

Aby zmienić granice palety kolorów

- ◆ Stuknięcie linijki amplitudy/grubości umożliwia efektywne przybliżenie palety kolorów. Stuknięcie dolnej części linijki palety kolorów powoduje otwarcie wyskakującego elementu oznaczonego jako **Start**, który umożliwia zmianę początku palety kolorów. Wszystko poniżej wartości Start będzie miało taki sam kolor. Stuknięcie górnej części linijki powoduje otwarcie wyskakującego elementu oznaczonego jako **Range**, które umożliwia zmianę zakresu palety kolorów.

Przywracanie domyślnej palety

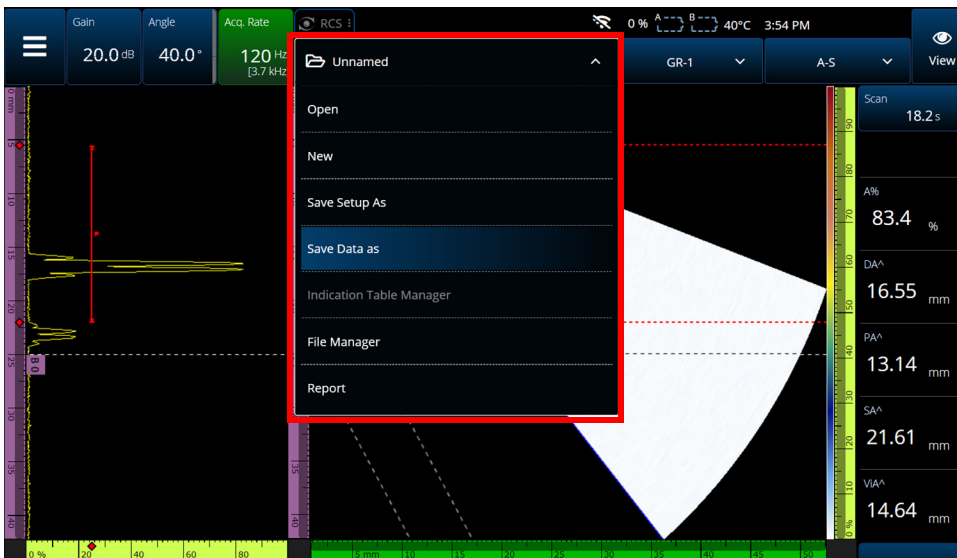
- ◆ Nacisnąć i przytrzymać linijkę/podziałkę palety (patrz Rysunek 2-57 na stronie 113, prawa część) i wybrać opcję **Restore Default Palette** (patrz Rysunek 2-61 na stronie 118).



Rysunek 2-61 Opcja Restore Default Palette

2.11 Pliki

Za pośrednictwem **menu plików** można załadować plik ustawień (w trybie inspekcji) lub plik danych (w trybie analizy), wyświetlić podgląd raportu i zarządzać innymi opcjami (Rysunek 2-62 na stronie 118 i Tabela 48 na stronie 119).



Rysunek 2-62 Menu plików

Tabela 48 Opcje w menu plików

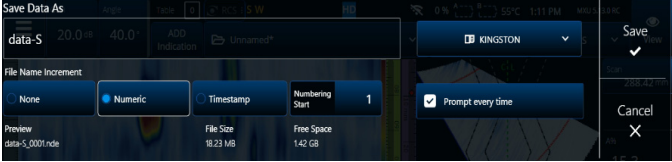
Opcja	Opis
Open (Otwórz)	Umożliwia otwarcie pliku ustawień akwizycji lub pliku danych do analizy.
New (Nowy)	Służy do tworzenia nowego pliku poprzez załadowanie ustawień domyślnych.
Save Setup As (Zapisz konfigurację jako)	Służy do zapisywania bieżących ustawień pod nową nazwą.
Save Data As (Zapisz dane jako)	<p>Otwiera monit o zapisanie danych.</p>  <p>File Name (Nazwa pliku): wprowadź podstawę nazwy pliku danych.</p> <p>Wybierz lokalizację zapisu – urządzenie OmniScan X3 lub dysk zewnętrzny, nośnik USB bądź kartę SD.</p> <p>Jeśli opcja File Name Increment (Przyrostek nazwy pliku) jest ustawiona na None (Brak), będzie to ostateczna nazwa pliku.</p> <p>Jeśli wybrana jest inna opcja File Name Increment (Przyrostek nazwy pliku), podstawa nazwy pliku jest przedrostkiem, a ostateczna nazwa będzie miała przyrostek zależny od wybranej opcji.</p> <p>Numeric (Liczbowy): dodaje numer w formacie _#### na końcu podstawy nazwy pliku.</p> <p>Timestamp (Znacznik czasu): dodaje bieżący czas w formacie rrrr_mm_dd ##g##m##s na końcu podstawy nazwy pliku.</p> <p>Numbering Start (Początek numerowania): umożliwia wybór pierwszej liczby wykorzystywanej w przyrostku nazwy pliku.</p>

Tabela 48 Opcje w menu plików (*ciąg dalszy*)

Opcja	Opis
	<p>Prompt every time (Wyświetlaj monit za każdym razem): gdy to pole jest zaznaczone (ustawienie domyślne), monit Save Data As (Zapisz dane jako) jest wyświetlany za każdym razem, gdy użytkownik naciśnie przycisk zapisu (☑). Jeśli wybrana jest opcja File Name Increment (Przyrostek nazwy pliku) (liczba albo czas), można anulować zaznaczenie tego pola wyboru, aby zwiększony przyrostek nazwy pliku był dodawany automatycznie po każdym naciśnięciu przycisku zapisu (☑). Monit nie będzie się pojawiał do momentu ponownego wybrania opcji Save Data As (Zapisz dane jako). Pojawią się parametry File Size (Rozmiar pliku) i Free Space (Wolne miejsce) dotyczące wybranego dysku.</p>
Indication Table Manager (Menedżer tabeli wskazań)	Służy do konfigurowania tabeli Indication Table (Tabela wskazań) w trakcie analizy na żywo.
File Manager (Menedżer plików)	Służy do zarządzania plikami: usuwania ich, zmieniania ich nazw i przenoszenia ich.
Report (Raport)	Służy do tworzenia raportu z narzędzia Indication Table Manager (Menedżer tabeli wskazań).

2.12 Readings (Odczyty)

Wszystkie odczyty (jest ich dziesięć) wyświetlane po prawej stronie ekranu są uwzględniane w wygenerowanym raporcie i zapisywane w pliku ustawień. Można łatwo wybierać parametry UT wyświetlane jako odczyty — indywidualnie lub w formie listy. Opis każdego parametru znajduje się w menu **Select odczytów**, gdy zostanie ono podświetlone (Rysunek 2-63 na stronie 121).

Aby wybrać listę odczytów do wyświetlenia

1. Stuknij i przytrzymaj dowolny z odczytów, aby otworzyć menu kontekstowe.
2. Wybierz między opcją **Select Reading List** (zmienia cały zestaw wyświetlanych parametrów na podstawie predefiniowanej listy) a **Select Reading** (umożliwia zmianę pojedynczych odczytów):
 - a) Opcja **Select Reading List** umożliwia wybór pozycji z listy wstępnie skonfigurowanych odczytów (Rysunek 2-63 na stronie 121).

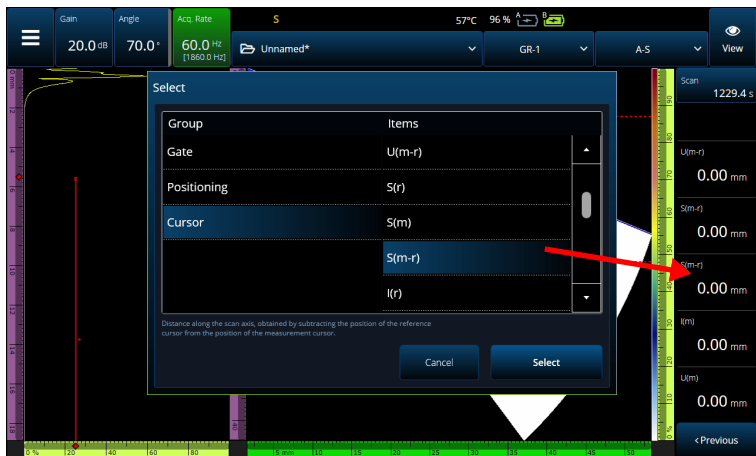


Rysunek 2-63 Wybieranie listy odczytów

NOTATKA

Opcja **Select Reading List** umożliwia ustawienie wszystkich dziesięciu odczytów jednocześnie, aby były zoptymalizowane pod kątem aplikacji, takich jak **PA+TOFD**, **TOFD**, **Manual Weld** i **Automated Weld**.

- b) Korzystając z opcji **Select Reading**, można zastąpić jeden konkretny odczyt dowolnym z dostępnych (Rysunek 2-64 na stronie 122).



Rysunek 2-64 Przykład wyboru odczytów

NOTATKA

Opcja **Select Reading** służy do zmiany wybranego odczytu. Można dokonać zmiany dla różnych grup, takich jak **Gate**, **Positioning** i **Cursor**.

2.12.1 Odczyt z kategorii Gate

Tabela 49 na stronie 122 przedstawia kody odczytów z kategorii **Gate** wraz z opisami.

Tabela 49 Opisy kodów odczytów z kategorii Gate

Kategoria	Opis
A%	Amplituda szczytowa sygnału wykrytego w bramce A . Zmierzony szczyt zależy od wybranego ustawienia Peak (Szczyt): Max Peak (Maks. szczyt) albo First Peak (Pierwszy szczyt) .
B%	Amplituda szczytowa sygnału wykrytego w bramce B . Zmierzony szczyt zależy od wybranego ustawienia Peak (Szczyt): Max Peak (Maks. szczyt) albo First Peak (Pierwszy szczyt) .

Tabela 49 Opisy kodów odczytów z kategorii Gate (ciąg dalszy)

Kategoria	Opis
I%	Amplituda szczytowa sygnału wykrytego w bramce I. Zmierzony szczyt zależy od wybranego ustawienia Peak (Szczyt): Max Peak (Maks. szczyt) albo First Peak (Pierwszy szczyt) .
A^ lub (A/)	Pozycja wartości szczytowej sygnału w bramce A (lub punktu przejścia przez bramkę A). Wykonany pomiar zależy od wybranego trybu bramki.
B^ lub (B/)	Pozycja wartości szczytowej sygnału w bramce B (lub punktu przejścia przez bramkę B). Wykonany pomiar zależy od wybranego trybu bramki.
I^ lub (I/)	Pozycja wartości szczytowej sygnału w bramce I (lub punktu przejścia przez bramkę I). Wykonany pomiar zależy od wybranego trybu bramki.
AdBr	Różnica między bieżącą amplitudą w bramce A a amplitudą odniesienia (w dB).
A%r	Różnica między bieżącą amplitudą w bramce A a amplitudą odniesienia (w %).
AdBA	Różnica między bieżącą amplitudą w bramce A a bieżącym progiem bramki A (w dB).

2.12.2 Odczyt z kategorii Positioning

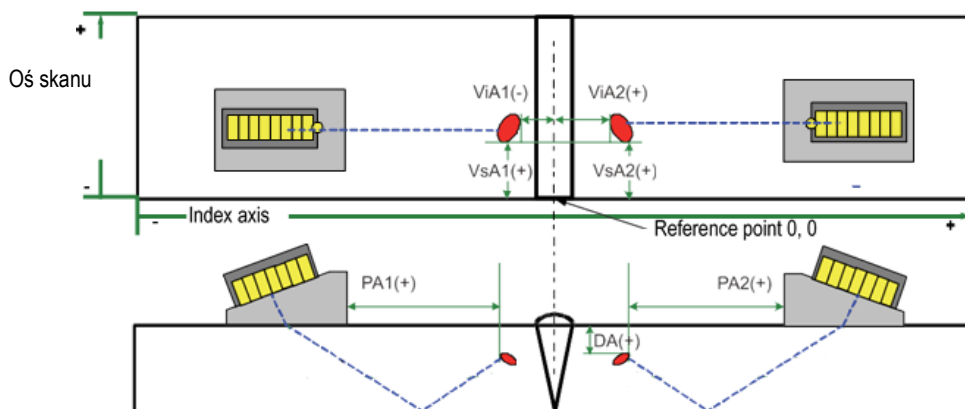
Tabela 50 na stronie 123 przedstawia kody odczytów z kategorii **Positioning** wraz z opisami. Jeśli opcja bramki **Measure** jest ustawiona na **Edge (/)**, opis dotyczy punktu przejścia przez bramkę, a nie szczytu.

Tabela 50 Opisy kodów odczytów z kategorii Positioning

Kategoria	Opis
PA^	Odległość na powierzchni części pomiędzy czołem klina (lub głowicy) a wskazaniem wykrytym w bramce A.
PB^	Odległość na powierzchni części między czołem klina (lub głowicy) a wskazaniem wykrytym w bramce B (patrz definicja PA^).

Tabela 50 Opisy kodów odczytów z kategorii Positioning (ciąg dalszy)

Kategoria	Opis
DA [^]	Głębokość w części reflektora wytwarzająca wskazanie wykrywane w bramce A .
DB [^]	Głębokość w części reflektora wytwarzająca wskazanie wykrywane w bramce B .
SA [^]	Droga wiązki akustycznej od punktu wejścia do części do wskazania wykrytego w bramce A .
SB [^]	Droga wiązki akustycznej od punktu wejścia do części do wskazania wykrytego w bramce B .
VsA [^]	Pozycja wolumetryczna wskazania wykrytego w bramce A w stosunku do osi skanu.
VsB [^]	Pozycja wolumetryczna wskazania wykrytego w bramce B w stosunku do osi skanu.
ViA [^]	Pozycja wolumetryczna wskazania wykrytego w bramce A na osi indeksowania.
ViB [^]	Objętościowa pozycja wskazania wykrywanego w bramce B na osi indeksowania.



Rysunek 2-65 Schemat odczytów PA, DA, ViA i VsA

2.12.3 Odczyty z kategorii Cursor

Tabela 51 na stronie 125 przedstawia kody odczytów z kategorii **Cursor** wraz z opisami.

Tabela 51 Opisy kodów odczytów z kategorii Cursor

Kategoria	Opis
%(r)	Wartość amplitudy w pozycji kursora odniesienia.
%(m)	Wartość amplitudy w pozycji kursora pomiarowego.
%(m-r)	Wartość amplitudy uzyskana poprzez odjęcie amplitudy kursora odniesienia od amplitudy kursora pomiarowego.
U(r)	Pozycja kursora odniesienia na osi ultradźwiękowej.
U(m)	Pozycja kursora pomiarowego na osi ultradźwiękowej.
U(m-r)	Odległość wzdłuż osi ultradźwiękowej uzyskana poprzez odjęcie pozycji kursora odniesienia od pozycji kursora pomiarowego.
S(r)	Pozycja kursora odniesienia na osi skanu.
S(m)	Pozycja kursora pomiarowego na osi skanu.
S(m-r)	Odległość wzdłuż osi skanu otrzymana w wyniku odjęcia pozycji kursora odniesienia od pozycji kursora pomiarowego.
I(r)	Pozycja kursora odniesienia na osi indeksowania.
I(m)	Pozycja kursora pomiarowego na osi indeksowania.
I(m-r)	Odległość wzdłuż osi indeksowania otrzymana w wyniku odjęcia pozycji kursora odniesienia od pozycji kursora pomiarowego.
I•U(m-r)	Odległość wzdłuż przekątnej prostokąta utworzonego wskutek przecięcia się cursorów pomiarowego i odniesienia.
TOFD(r)	Odpowiednia głębokość w części wzdłuż osi ultradźwiękowej dla kursora odniesienia (dotyczy tylko skalibrowanej grupy TOFD).

Tabela 51 Opisy kodów odczytów z kategorii Cursor (ciąg dalszy)

Kategoria	Opis
TOFD(m)	Odpowiednia głębokość w części wzdłuż osi ultradźwiękowej dla kursora pomiarowego (dotyczy tylko skalibrowanej grupy TOFD).
TOFD(m-r)	Odpowiednia głębokość w części wzdłuż osi ultradźwiękowej uzyskana poprzez odjęcie głębokości kursora odniesienia od kursora pomiarowego (dotyczy tylko skalibrowanej grupy TOFD).
D(r)	Odpowiednia głębokość w części wzdłuż osi ultradźwiękowej dla kursora odniesienia.
D(m)	Odpowiednia głębokość w części wzdłuż osi ultradźwiękowej dla kursora pomiarowego.
I•D(m-r)	Odpowiednia głębokość w części wzdłuż osi ultradźwiękowej uzyskana poprzez odjęcie głębokości kursora odniesienia od kursora pomiarowego.
S(m-r) CSC	Odległość skanowania pomiędzy kursorami odniesienia i pomiarowym, skorygowana w stosunku do krzywizny części i głębokości pęknięcia.
%(U(r))	Amplituda sygnału w położeniu kursora odniesienia na osi ultradźwiękowej. Dotyczy tylko grupy TOFD.
%(U(m))	Amplituda sygnału w położeniu kursora pomiarowego na osi ultradźwiękowej. Dotyczy tylko grupy TOFD.

2.12.4 Corrosion (Korozja)

Tabela 52 na stronie 127 przedstawia kody odczytów z kategorii **Corrosion** wraz z opisami.

Tabela 52 Opisy kodów odczytów z kategorii Corrosion

Kategoria	Opis
T(x)	T jest dynamicznym odczytem służącym do pomiaru grubości. Grubość można mierzyć za pomocą jednej bramki lub poprzez odjęcie wartości dwóch bramek, zatem x będzie zmieniać się w zależności od wybranego trybu Thickness Mode (Tryb grubości) .
ML	Utrata materiału wyrażona procentowo (%) to grubość części minus wartość odczytu T podzielona przez grubość części.
Tmin	Najcieńszy zarejestrowany odczyt podczas bieżącej akwizycji.
S(TminZ)	Pozycja odczytu Tmin na osi skanu.
I(Tmin)	Pozycja odczytu Tmin na osi indeksowania.
Angle(Tmin)	Względna reguła ogniskowania lub wirtualna apertura głowicy (VPA) odczytu Tmin.
TminZ	Najcieńszy zarejestrowany odczyt w strefie utworzonej przez kursory odniesienia i pomiarowy na wyświetlaczu skanu C grubości.
S(Tmin)	Pozycja odczytu TminZ na osi skanu.
I(TminZ)	Pozycja odczytu TminZ na osi indeksowania.
Angle(TminZ)	Względna reguła ogniskowania lub wirtualna apertura głowicy (VPA) odczytu TminZ.

2.12.5 Immersion (Imersja)

Tabela 53 na stronie 128 przedstawia kody odczytów z kategorii **Immersion** wraz z opisami.

Tabela 53 Opisy kodów odczytów z kategorii Immersion

Kategoria	Opis
I/	Pozycja sygnału przy przechodzeniu przez bramkę I. Wykonany pomiar zależy od trybu bramki.
I(w)/	Pozycja sygnału przy przechodzeniu przez bramkę I przy założeniu prędkości wody.

2.12.6 Sizing (Wymiarowanie)

Tabela 54 na stronie 128 przedstawia kody odczytów z kategorii **Sizing** wraz z opisami.

Tabela 54 Opisy kodów odczytów z kategorii Sizing

Kategoria	Opis
A%Curve	Procentowa różnica pomiędzy amplitudą szczytową w bramce A a odpowiednią amplitudą wybranej krzywej wymiarowania.
AdbCurve	Wyrażona w dB różnica pomiędzy amplitudą szczytową w bramce A a odpowiednią amplitudą wybranej krzywej wymiarowania.
B%Curve	Procentowa różnica pomiędzy amplitudą szczytową w bramce B a odpowiednią amplitudą wybranej krzywej wymiarowania.
BdbCurve	Wyrażona w dB różnica pomiędzy amplitudą szczytową w bramce B a odpowiednią amplitudą wybranej krzywej wymiarowania.
ERS	Rozmiar równoważnego reflektora używany przy wyznaczaniu DGS.
Hardness Depth	Wartość mierzona w obszarze bramki w aktywnym widoku końcowym. Wskazuje głębokość, na której różnica między górną a dolną częścią w bramce jest największa. Dostępna tylko w trybie PCI w urządzeniu OmniScan X3 64.
AdBCurveG	Wyrażona w dB różnica pomiędzy amplitudą szczytową sygnału wykrytego w bramce A a odpowiednią amplitudą wybranej krzywej wymiarowania. Odczyt reaguje na zmiany wartości Gain Offset.

Tabela 54 Opisy kodów odczytów z kategorii Sizing (ciąg dalszy)

Kategoria	Opis
A%CurveG	Procentowa różnica pomiędzy amplitudą szczytową sygnału wykrytego w bramce A a odpowiednią amplitudą wybranej krzywej wymiarowania. Odczyt reaguje na zmiany wartości Gain Offset.
BdBCurveG	Wyrażona w dB różnica pomiędzy amplitudą szczytową sygnału wykrytego w bramce B a odpowiednią amplitudą wybranej krzywej wymiarowania. Odczyt reaguje na zmiany wartości Gain Offset.
B%CurveG	Procentowa różnica pomiędzy amplitudą szczytową sygnału wykrytego w bramce B a odpowiednią amplitudą wybranej krzywej wymiarowania. Odczyt reaguje na zmiany wartości Gain Offset

2.12.7 Kody odczytów ogólnych

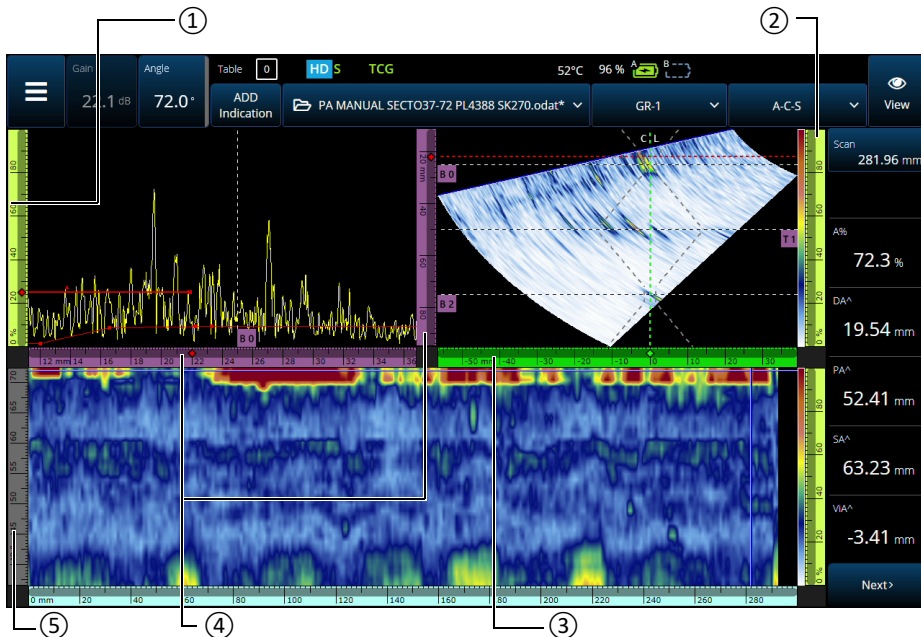
Tabela 55 na stronie 129 przedstawia kody odczytów ogólnych (**Generic**), które pojawiają się w razie wystąpienia nieprawidłowości, gdy nie można wyświetlić żadnej wartości.

Tabela 55 Opisy kodów odczytów ogólnych

Kategoria	Opis
ND	Nie wykryto żadnego sygnału. Kod ten jest wyświetlany w przypadku, gdy żaden sygnał nie przeszedł przez bramkę.
- - -	Nie nastąpiła akwizycja danych. Kod ten jest wyświetlany w przypadku, gdy jedna z części obszaru osi skanu nie została zbadana.
NS	Brak synchronizacji. Kod ten jest wyświetlany, gdy bramka jest zsynchronizowana z inną bramką (lub z bramką synchronizacji), lecz synchronizacja nie może zostać przeprowadzona, ponieważ żaden sygnał nie przeszedł przez bramkę synchronizacji.

2.13 Linijki/skale

Linijki/skale na pionowych i poziomych bokach widoków danych są powiązane z różnymi osiami. Rysunek 2-66 na stronie 130 przedstawia przykład widoków z linijkami/skalami.



Rysunek 2-66 Przykład kilku widoków z różnymi rodzajami linijek/skal

Tabela 56 Kilka widoków z linijkami/skalami

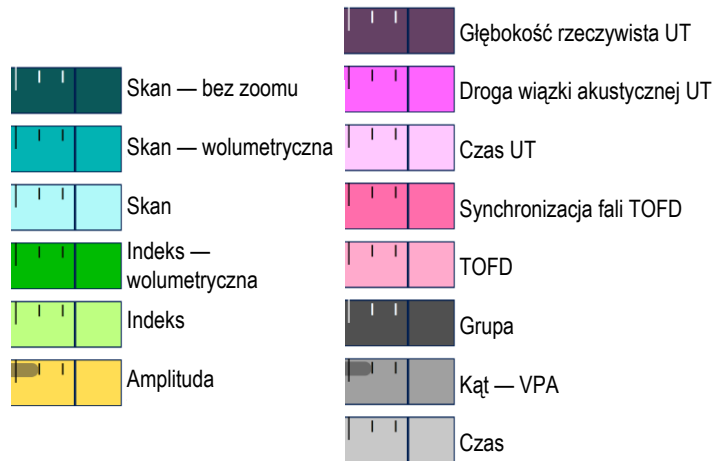
Numer elementu	Opis
1	Oś amplitudy
2	Linijka palety kolorów
3	Oś indeksowania

Tabela 56 Kilka widoków z linijkami/skalami (ciąg dalszy)

Numer elementu	Opis
4	Oś ultradźwięków
5	Oś kąta

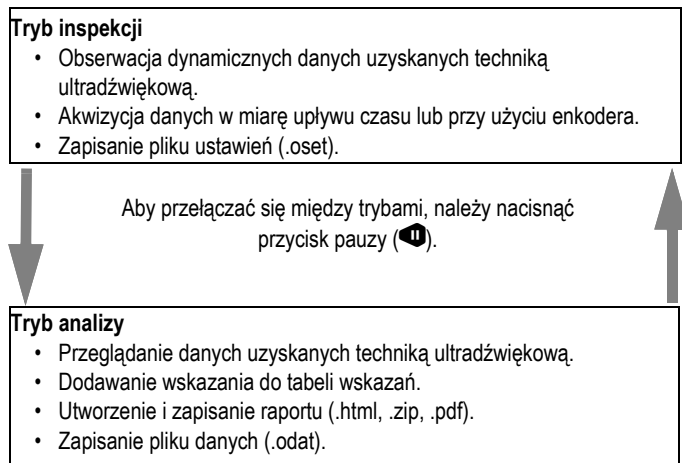
Każda linijka/skala jest wypełniona innym kolorem, co umożliwi identyfikację osi w różnych widokach. Rysunek 2-67 na stronie 131 przedstawia przykłady linijek/skal o różnych kolorach, pełniących różne funkcje.

Każda oś ma przypisany jeden kolor podstawowy. Zależnie od kontekstu dana oś przybiera różne odcienie tego koloru. Najjaśniejszy odcień oznacza dane surowe. Coraz ciemniejsze odcienie odpowiadają coraz większej złożoności korekty danych względem osi. Ciemniejszy odcień jest także używany na osi odniesienia, która nie ma paska zoomu.

**Rysunek 2-67 Przykłady linijek/skal**

2.14 Tryby pracy

Defektoskop OmniScan X3 może działać w dwóch trybach: trybie inspekcji i trybie analizy. Rysunek 2-68 na stronie 132 przedstawia podstawowe operacje w każdym trybie oraz sposób przełączania się między trybami.



Rysunek 2-68 Funkcje w trybie inspekcji i analizy

2.14.1 Tryb inspekcji

Tryb inspekcji jest domyślnym trybem akwizycji obowiązującym po włączeniu defektoskopu OmniScan X3. Tryb inspekcji ma następujące cechy:

- Przyrząd nieprzerwanie generuje wiązki ultradźwiękowe oraz dynamicznie wyświetla dane uzyskane techniką ultradźwiękową.
- Naciśnięcie klawisza odtwarzania (▶) rozpoczyna rejestrowanie danych ze skanowanego obszaru (za pomocą enkodera) lub przez wcześniej określony czas.
- Naciśnięcie klawisza pauzy (⏏) wstrzymuje akwizycję danych i włącza tryb analizy.

2.14.2 Tryb analizy

Tryb analizy służy do analizowania zarejestrowanych danych po inspekcji. Tryb analizy ma następujące cechy:

- Przyrząd zaprzestaje akwizycji danych, a zarejestrowane dane są udostępniane na potrzeby analizy.
- Kontrolka akwizycji stale świeci na pomarańczowo.

2.15 Kolory konturów na przyciskach parametrów

W pewnych podmenu niektóre lub wszystkie przyciski parametrów mają kontury w kolorach wskazujących na element interfejsu, do których parametr ma zastosowanie.


Wyświetlane są trzy kolory przypisane do określonej bramki:

- Czerwony: parametr ma zastosowanie do bramki **A**.
- Zielony: parametr ma zastosowanie do bramki **B**.
- Żółty: parametr ma zastosowanie do bramki **I**.

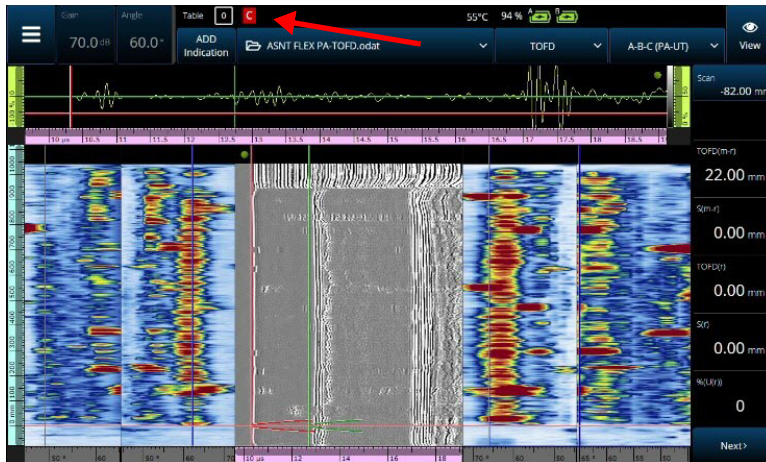
2.16 Kompresja (tylko w trybie TOFD)

Funkcja kompresji (Rysunek 2-69 na stronie 134) jest przydatna do tworzenia map korozji i inspekcji materiałów kompozytowych.

Kompresja jest uwzględniana na skanach B i C, aby dostarczać użytkownikowi wyłącznie najistotniejszych informacji. W przypadku skanów C lub B amplitudy kolor pikseli zależy od punktu danych o największej amplitudzie. Natomiast w przypadku skanów C czasu przejścia lub z pozycji kolor pikseli zależy od punktu danych o najkrótszym czasie przejścia (najmniejszej grubości). Jeśli liczba punktów danych w badanym obszarze przekracza liczbę pikseli, funkcja kompresji zostanie włączona automatycznie i wybierze dane wyświetlane w każdym pikselu. W takiej


sytuacji na kontrolce statusu widoczna jest ikona „C” (.

Jeśli w widoku skanu C zostanie użyta funkcja zoomu i w efekcie wszystkie punkty danych zostaną wyświetlone, symbol i wskaźnik kompresji znikną. Ta funkcja jest zawsze aktywna i nie wymaga konfiguracji.

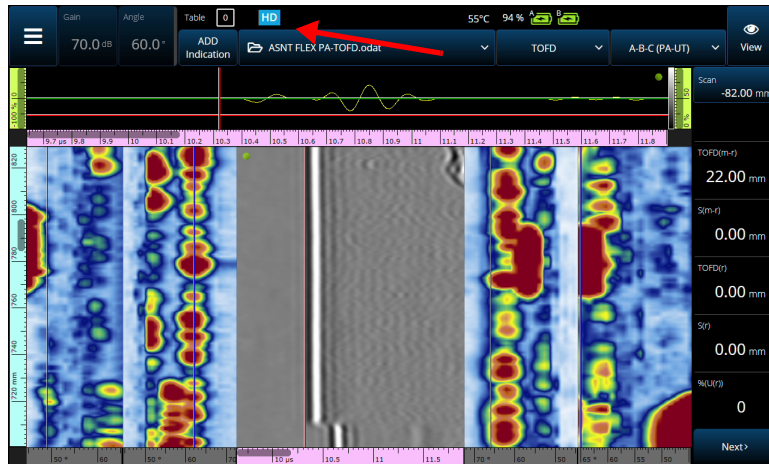


Rysunek 2-69 Przykład kompresji

2.17 Wysoka rozdzielczość (tylko w trybie PA-UT)

Ikona wysokiej rozdzielczości „HD” () (Rysunek 2-70 na stronie 135) oznacza, że każdemu punktowi danych odpowiada co najmniej jeden piksel. Na większym obszarze skanowania liczba punktów danych może być zbyt duża, by jednemu punktowi odpowiadał jeden piksel — w takiej sytuacji stosowana jest kompresja (zachowująca maksymalne amplitudy), a ikona HD nie jest wyświetlana.

Ta ikona może pojawić się po przybliżeniu fragmentu obszaru. Obecność ikony HD oznacza, że wszystkie punkty danych są przedstawione w widoku i nie jest stosowana kompresja.



Rysunek 2-70 Przykład wysokiej rozdzielczości (tylko w trybie PA-UT)

2.18 Skróty

Niektóre często wykonywane operacje można wywoływać za pomocą skrótów bezpośrednio z widoków. Aby uzyskać dostęp do skrótu, stuknij i przytrzymaj (kliknij prawym przyciskiem) na ekranie, co spowoduje wyświetlenie listy skrótów.

Tabela 57 Skróty

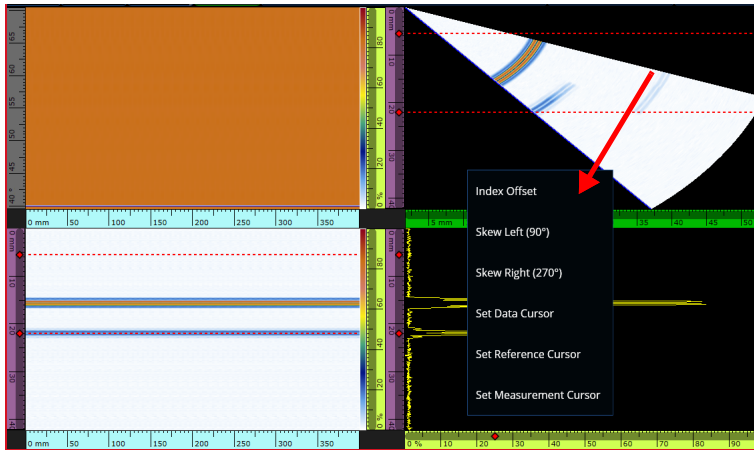
Widok	Nazwa skrótu	Opis
All (Wszystkie)	Set Reference Cursor (Ustaw kursor odniesienia)	Ustawia kursor w stukniętym miejscu. To jest skrót polecenia Measurements (Pomiary) > Cursors (Kursory) .
	Set Measurement Cursor (Ustaw kursor pomiarowy)	Ustawia kursor w stukniętym miejscu. To jest skrót polecenia Measurements (Pomiary) > Cursors (Kursory) .

Tabela 57 Skróty (*ciąg dalszy*)

Widok	Nazwa skrótu	Opis
A-scan (Skan A)	Enable/Disable Envelope (Włącz/wyłącz obwiednię)	Włącza lub wyłącza obwiednię skanu A, która podąża za maksymalną amplitudą zarejestrowaną w każdej pozycji tego skanu.
	Clear Envelope (Usuń obwiednię)	Skrót dostępny tylko przy włączonej obwiedni. Powoduje zresetowanie obwiedni.
	Enable/Disable A-scan Synchro (Włącz/wyłącz synchronizację skanu A)	Skrót dostępny tylko wtedy, gdy typem grupy jest 0° with overlap (Pod kątem 0° z zachodzeniem) . Włącza lub wyłącza synchronizację skanu A na bramce I.
S-scan (Skan S)	Index Offset (Przesunięcie indeksowania)	Umożliwia bezpośrednie zmodyfikowanie wartości Index Offset (Przesunięcie indeksowania) bez wybierania opcji Probe & Part (Głowica i część) > Position (Pozycja) .
	Skew Left (90°) (Odchylenie w lewo (90°))	Odwraca orientację głowicy.
	Skew Right (270°) (Odchylenie w prawo (270°))	Odwraca orientację głowicy.
	Set Data Cursor (Ustaw kursor danych)	Wybiera regułę ogniskowania w stukniętym miejscu.

Tabela 57 Skróty (ciąg dalszy)

Widok	Nazwa skrótu	Opis
C-scan (Skan C)	A%, B%, I%, I/	Dostępność tych skrótów zależy od tego, które bramki są aktywne. Zmienia źródło danych skanu C.
	Scan Offset (Przesunięcie skanu)	Umożliwia bezpośrednie zmodyfikowanie wartości Scan Offset (Przesunięcie skanu) bez wybierania opcji Probe & Part (Głowica i część) > Position (Pozycja) .
	Set Data Cursor (Ustaw kursor danych)	Wybiera regułę ogniskowania w stukniętym miejscu. To jest skrót polecenia Measurements (Pomiary) > Cursors (Kursory) .
B-scan (Skan B)	Set Data Cursor (Ustaw kursor danych)	Wybiera regułę ogniskowania w stukniętym miejscu. To jest skrót polecenia Measurements (Pomiary) > Cursors (Kursory) .
Widok z góry lub z boku	Scan Offset (Przesunięcie skanu)	Umożliwia bezpośrednie zmodyfikowanie wartości Scan Offset (Przesunięcie skanu) bez wybierania opcji Probe & Part (Głowica i część) > Position (Pozycja) .
Dowolna linijka	Zoom Out (Oddal)	Resetuje zoom.



Rysunek 2-71 Przykład menu ze skrótami

2.19 Export — oprogramowanie OmniPC

W oprogramowaniu OmniPC dostępny jest jeden dodatkowy skrót. Kliknięcie prawym przyciskiem skanu C lub B powoduje wyświetlenie opcji **Export C-scan** (na skanie C) albo **Export All A-scans** (na skanie B). Kliknięcie opcji **Export** powoduje utworzenie pliku .txt w katalogu

C:\Users\%USERNAME%\Documents\OlympusNDT\OmniPC\Export.

Wyeksportowany plik ma tę samą nazwę, co plik danych będący podstawą eksportu, z dodanym bieżącym znacznikiem czasu. Tabela 58 na stronie 138 przedstawia strukturę danych.

Tabela 58 Struktura wyeksportowanego pliku danych

Data File = Nazwa pliku danych
Inspection Date = Data zapisania pliku
Group = Nazwa wyeksportowanej grupy
Focal Law = Konfiguracja reguł (skan sektorowy, liniowy itd.)

Tabela 58 Struktura wyeksportowanego pliku danych (ciąg dalszy)

W przypadku wyeksportowanego skanu B ten wiersz zawiera wpis A-scan. W przypadku wyeksportowanego skanu C ten wiersz zawiera wpis C-scan oraz typ skanu C (A Amplitude, B Amplitude, Thickness itd.)
ScanStart = Pierwsza pozycja na osi skanu
Scan Qty = Liczba pozycji skanowania
Scan Resol. = Odległość między liniami skanowania
IndexStart = Pierwszy kąt/apertura VPA
Index Qty. = Liczba pozycji indeksowania
Index Resol. = Odległość między pozycjami indeksowania
USound Start = Początek skanu UT
USound Qty. = Liczba punktów
USound Resol. = Odległość między punktami skanu A
Ampl. Min. (%) = 0
Ampl. Max. (%) = 800 albo 200
Ampl. Resol (%) = Rozdzielczość danych na osi amplitudy
Gate Start (mm) = W przypadku skanu C: początek bramki
Gate Length (mm) = W przypadku skanu C: szerokość bramki
Gate Level (%) = Próg bramki
Bit Depth = 16
Thickness Resol. (mm) = Rozdzielczość skanu C grubości
Min Thickness (mm) = Minimalna grubość na skali
Max Thickness (mm) = Maksymalna grubość na skali
Tabela danych

W przypadku wyeksportowanego skanu B dane mają następującą strukturę (Tabela 59 na stronie 140):

Tabela 59 Eksport skanu B

Pozycja (nazwa nie jest zawarta w pliku)	Dane w pliku			
Skan 0, Indeks 0	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A
Skan 1, Indeks 0	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A
Skan..., Indeks 0	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A
Ostatni skan, Indeks 0	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A
Skan 0, Indeks 1	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A
Skan 1, Indeks 1	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A
Skan..., Indeks 1	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A
Ostatni skan, Indeks 1	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A
Skan 0, Indeks 2	Punkt 1 skanu A	Punkt 2 skanu A	...	Ostatni punkt skanu A



W przypadku wyeksportowanego skanu C dane mają następującą strukturę (Tabela 60 na stronie 141):

Tabela 60 Eksport skanu C

Jednostki	Skan 0	Skan 1	Skan 2	... Ostatni skan
Ostatni indeks	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C
...	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C
Indeks 2	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C
Indeks 1	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C
Indeks 0	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C	Dane skanu C

3. Plan skanu

Kreator **Scan Plan** służy do tworzenia i modyfikowania parametrów inspekcji części.

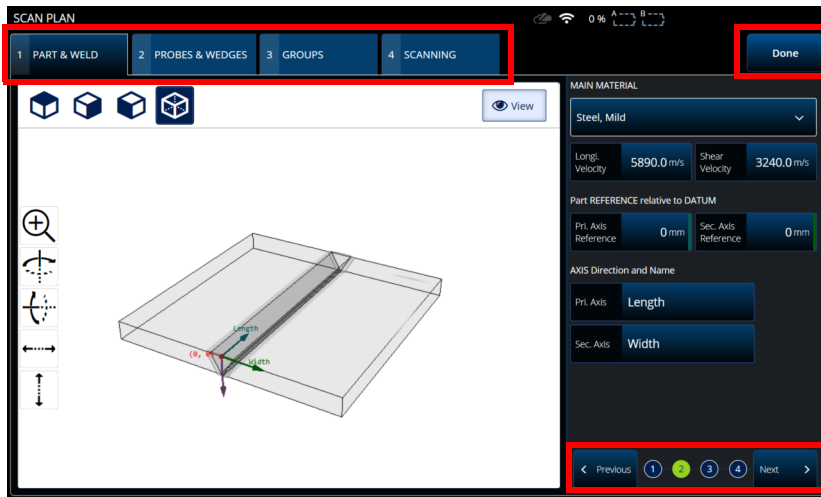
Należy wybrać kolejno opcje  **Main menu**, >  **Plan & Calibrate** > **Scan Plan**, aby utworzyć pełną konfigurację właściwą dla wybranego zastosowania (patrz Rysunek 3-1 na stronie 144). Kreator **Scan Plan** zawiera następujące główne karty:

- **1 PART & WELD**
- **2 PROBES & WEDGES**
- **3 GROUPS**
- **4 SCANNING**

Po skonfigurowaniu parametrów na pierwszej karcie i przejściu przez kolejne kroki podrzędne należy stuknąć drugą kartę, aby kontynuować proces konfiguracji w kreatorze **Scan Plan** (patrz Rysunek 3-1 na stronie 144).

WSKAZÓWKA

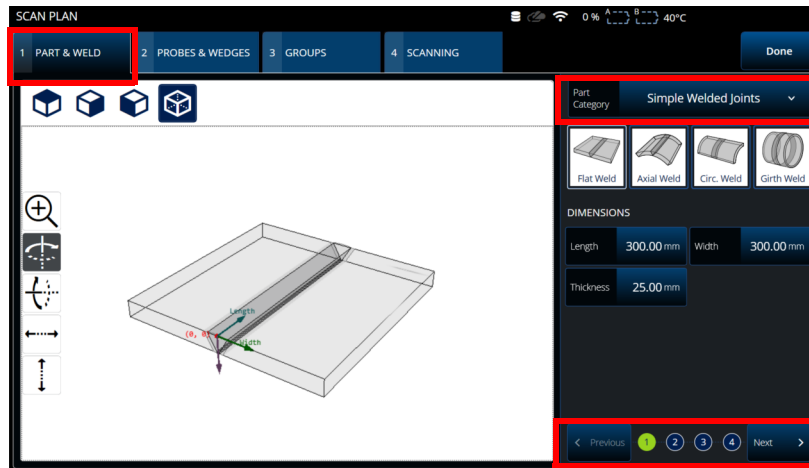
W każdej chwili można wyjść z menu kreatora **Scan Plan**, stukając opcję **Done** w prawym górnym rogu ekranu.



Rysunek 3-1 Karty kreatora Scan Plan, ponumerowane kroki podrzędne

3.1 Karta Part & Weld

Karta **PART & WELD** służy do definiowania materiału, geometrii i spoiny części. Zależnie od wybranej kategorii **Part Category** wyświetlane są maksymalnie cztery kroki podrzędne umożliwiające edytowanie definicji części.



Rysunek 3-2 Scan Plan > Part & Weld > krok podrzędny 1

3.1.1 Part and Weld — krok podrzędny 1

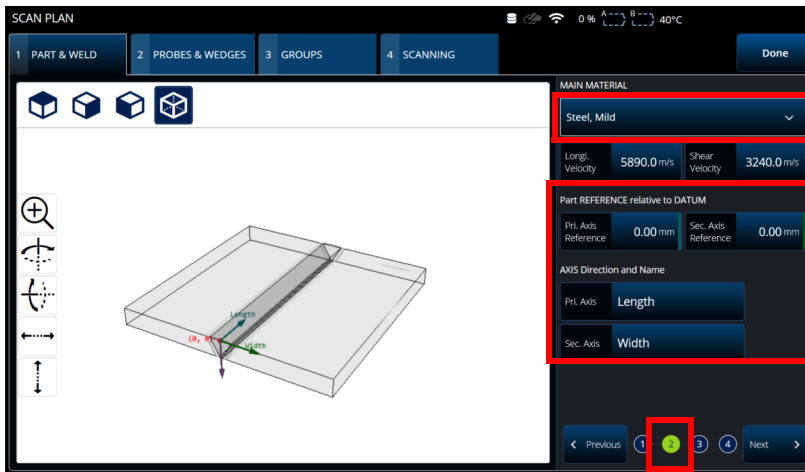
W kroku podrzędnym 1 należy wybrać opcję **Part Category** (patrz Rysunek 3-2 na stronie 145).

- **Simple Geometry (No Weld)**
- **Simple Welded Joints**
- **Custom Part**

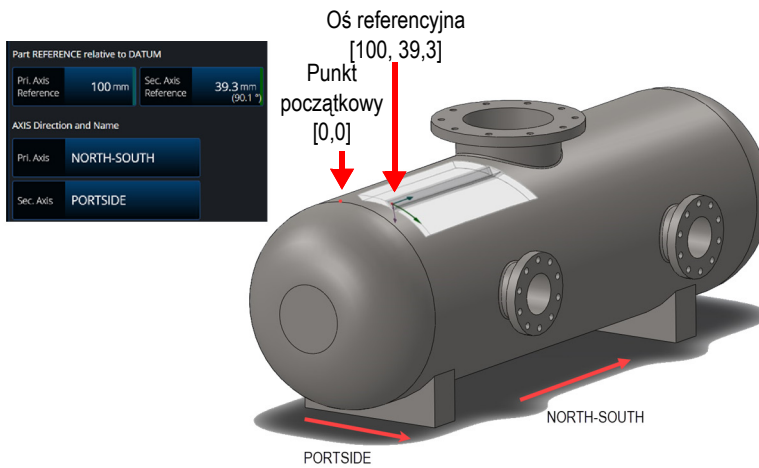
Tabela 61 Part & Weld — krok podrzędny 1

Opcja	Opis
Part Category	<p>Simple Geometry (No Weld): wybierz opcję Flat Plate, Pipe / Tube lub Curved.</p> <p>Simple Welded Joints: wybierz opcję Flat Weld, Axial Weld, Circular Weld lub Girth Weld.</p> <p>Custom Part: Flat Plate</p>
Dimensions	Należy określić wymiary zgodnie z opcją wybraną w polu Type dla danej części.

3.1.2 Part and Weld — krok podrzędny 2



Rysunek 3-3 Scan Plan > Part & Weld > krok podrzędny 2



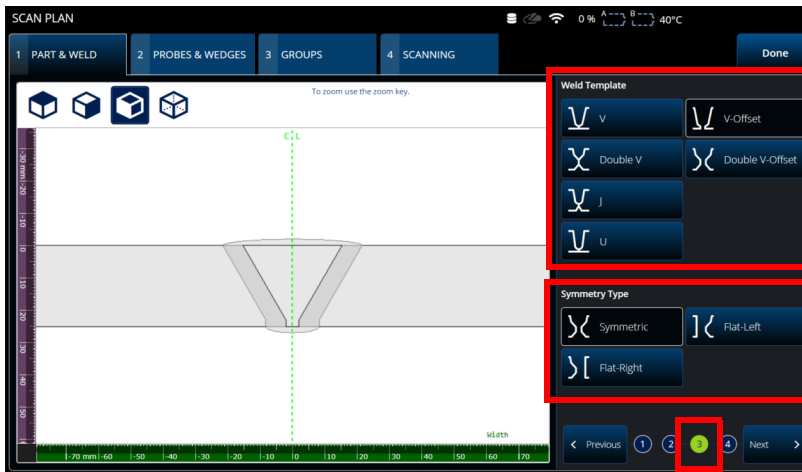
Rysunek 3-4 Przykład części referencyjnej

W kroku podrzędnym 2 należy wybrać odpowiednią opcję w polu **MAIN MATERIAL** i zdefiniować wartość pola **Part REFERENCE relative to DATUM** oraz **AXIS Direction and Name** (patrz Rysunek 3-3 na stronie 146 i Rysunek 3-4 na stronie 146).

Tabela 62 Part & Weld – krok podrzędny 2

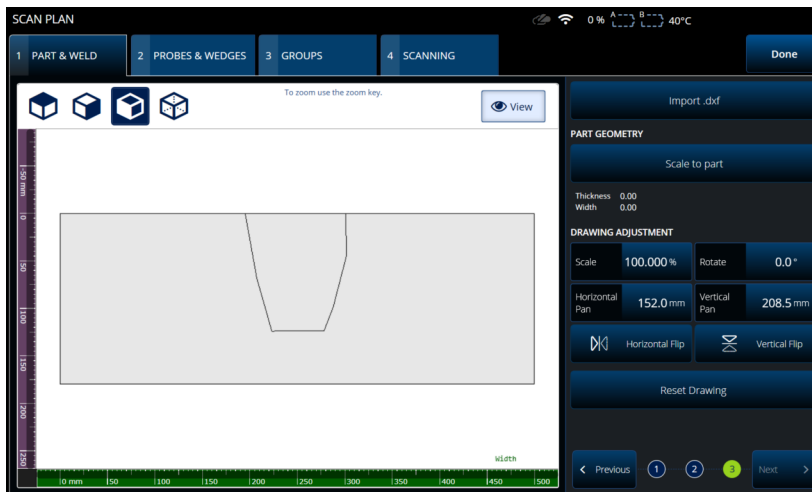
Opcja	Opis
Material	<p>MAIN MATERIAL: należy wybrać z listy materiał badanej części (domyślnie wybrany jest materiał Steel, Mild).</p> <p>Longi. Velocity: prędkość rozchodzenia się fali wzdłużnej w materiale. Ta wartość jest ustawiana automatycznie po wybraniu opcji Material. Można ją edytować ręcznie.</p> <p>Shear Velocity: prędkość rozchodzenia się fal poprzecznych w materiale. Ta wartość jest ustawiana automatycznie po wybraniu opcji Material. Można ją edytować ręcznie.</p> <p>Part REFERENCE Relative to DATUM: należy ustawić odległość głównej i dodatkowej osi Axis Reference.</p> <p>AXIS Direction and Name: należy przypisać różne nazwy osi głównej i dodatkowej.</p>

3.1.3 Part and Weld — krok podrzędny 3



Rysunek 3-5 Scan Plan > Part & Weld > krok podrzędny 3

W kroku podrzędnym 3 należy określić typ łączenia przy użyciu parametrów **Weld Template** i **Symmetry Type** (patrz Rysunek 3-5 na stronie 148).



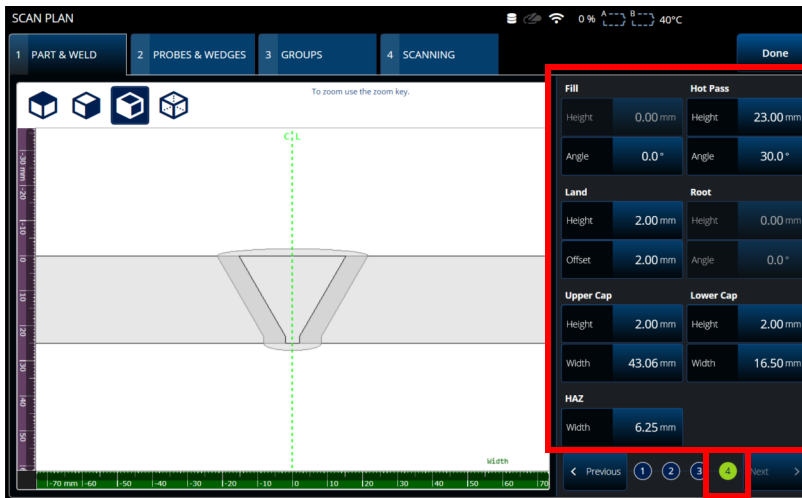
Rysunek 3-6 Custom part — krok podrzędny 3

Krok podrzędny 3 **Custom part** zawiera różne opcje umożliwiające zmodyfikowanie niestandardowej nakładki części (patrz Rysunek 3-6 na stronie 148 i Tabela 64 na stronie 150).

Tabela 63 Part & Weld – krok podrzędny 3

Opcja	Opis
Simple Welded Joints	<p>Należy wybrać szablon Weld Template: V, V-Offset, Double V, Double V-Offset, J lub U.</p> <p>Należy wybrać typ Symmetry Type: Symmetric, Flat-Left lub Flat-Right.</p>
Custom Part	<p>Import .dxf: służy do ładowania pliku .dxf zawierającego nakładkę niestandardową. Plik należy wcześniej przenieść za pomocą narzędzia File Manager.</p> <p>PART GEOMETRY: opcja Scale to part umożliwia zastosowanie zdefiniowanych wymiarów części.</p> <p>DRAWING ADJUSTMENT: umożliwia edytowanie skali, obrotu i położenia rysunku. Istnieje również możliwość odwrócenia rysunku i przywrócenia oryginalnych wymiarów oraz położenia.</p>

3.1.4 Part and Weld — krok podrzędny 4



Rysunek 3-7 Scan Plan > Part & Weld > krok podrzędny 4

W kroku podrzędnym 4 należy zdefiniować dodatkowe właściwości spoiny (patrz Rysunek 3-7 na stronie 150).

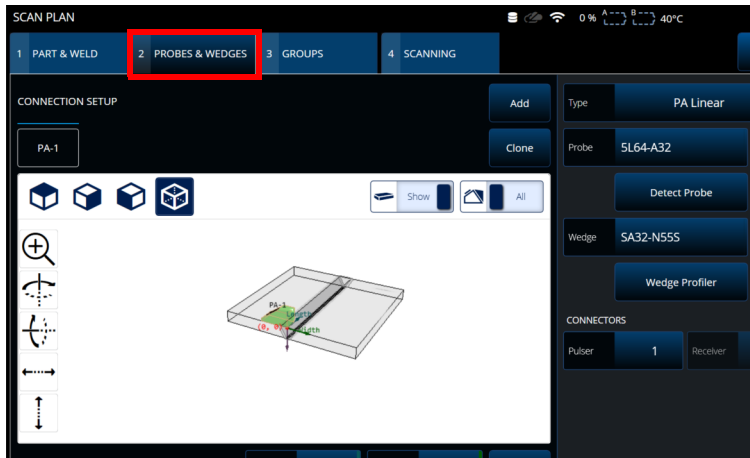
Tabela 64 Part & Weld — krok podrzędny 4

Opcja	Opis
Właściwości spoiny	<p>Należy zdefiniować właściwości spoiny:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Fill • Hot Pass • Land • Root • Upper Cap i Lower Cap • HAZ

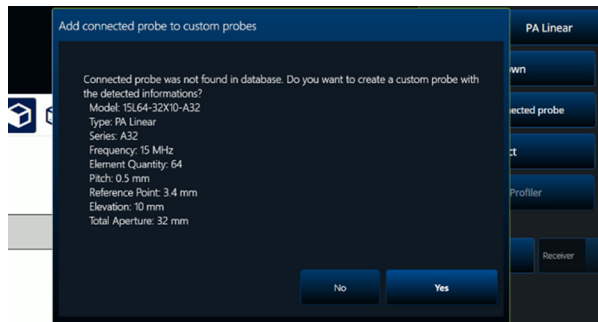
3.2 Karta Probes & Wedges

Karta **PROBES & WEDGES** służy do definiowania głowic i klinów używanych w inspekcji (patrz Rysunek 3-8 na stronie 151). U góry należy zdefiniować różne połączenia fizyczne (maksymalnie osiem). Po prawej określić konfigurację głowicy i klina związaną z wybraną grupą.

Należy również wybrać predefiniowany klin lub samodzielnie zdefiniować klin, który ma być używany podczas inspekcji.



Rysunek 3-8 Scan Plan > Probes & Wedges













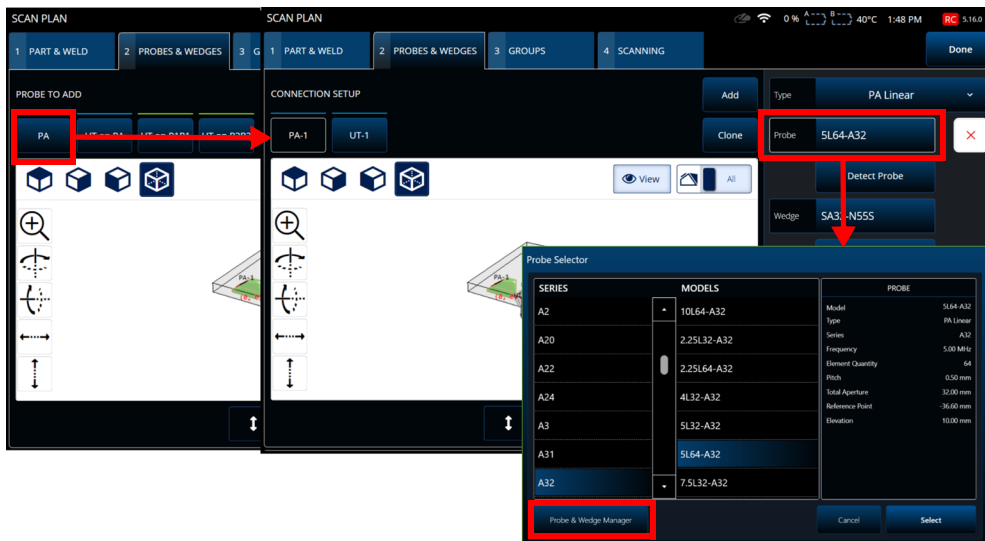
Rysunek 3-9 Okno dialogowe dodawania podłączonej głowicy

Tabela 65 Opcje Probes & Wedges

Opcja	Opis
Connection Setup	<p>Add: służy do dodania nowej głowicy i przypisania jej do złącza z wykorzystaniem następującej listy:</p> <ul style="list-style-type: none"> • PA: głowica phased array przypisana do złącza PA. • UT on PA: głowica UT przypisana do złącza PA (zwykle z użyciem rozdzielacza). • UT on P1R1 / UT on P2R2: głowica UT przypisana do złączy UT. Pary są niezależne. <p>Clone: służy do tworzenia kopii istniejącej konfiguracji głowicy i klina.</p>
Type	<p>PA: PA Linear, PA Linear Pitch-Catch, PA Dual, Dual Linear 0°</p> <p>UT: TOFD, Pulse-Echo, Dual UT, Pitch-Catch</p>
Probe	Wybór głowicy z biblioteki Probe & Wedge .
Detect probe	Ten przycisk służy do wykrywania głowicy podłączonej do urządzenia. Jeśli głowica nie jest częścią bazy danych, można ją dodać jako głowicę niestandardową. Patrz Rysunek 3-9 na stronie 151.
Wedge	Wybór klina z biblioteki Probe & Wedge .
Wedge Profiler	Ten przycisk umożliwia uruchomienie narzędzia Wedge Profiler (patrz „Wedge Profiler” na stronie 155).
Pulser	<p>PA: służy do wybierania pierwszego nadajnika głowicy. W przypadku jednej głowicy podłączonej do złącza PA wartość Pulser powinna być równa 1. Wartość Pulser powinna być wyższa w przypadku konfigurowania drugiej głowicy na rozdzielaczu (odpowiednio do instalacji rozdzielacza).</p> <p>UT: wskazuje złącze UT, jeśli jest wybrane, albo umożliwia edytowanie numeru nadajnika, jeśli w konfiguracji UT on PA używany jest rozdzielacz.</p>

Tabela 65 Opcje Probes & Wedges (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Receiver	Wskazuje odbiornik określony na podstawie konfiguracji głowicy i wartości Pulser . Wartość Pulser można edytować tylko w konfiguracji głowicy UT on PA z Dual UT.
	Służy do ustawiania przesunięcia skanu wybranej głowicy.
	Służy do ustawiania przesunięcia indeksu.
	Służy do ustawiania odległości między głowicami w konfiguracji Pitch-Catch.
	Służy do odwracania orientacji do 90 albo 270.
	Stuknąć, aby wyświetlić widok z góry w przeglądarce 3D.
	Stuknąć, aby wyświetlić widok z przodu w przeglądarce 3D.
	Stuknąć, aby wyświetlić widok z boku w przeglądarce 3D.
	Stuknąć, aby wyświetlić widok perspektywiczny w przeglądarce 3D.
	Stuknąć, aby wyświetlić kliny lub tylko wybrany klin.
	Usuwa bieżącą głowicę.



Rysunek 3-10 Scan Plan > Probes & Wedges > Add – przykładowy wybór głowicy

WSKAZÓWKA

Jeśli żądanej głowicy lub żądanego klina nie ma na predefiniowanej liście, można zdefiniować nową głowicę lub nowy klin, klikając przycisk **Probe & Wedge Manager** (patrz „Probe & Wedge Manager (Menedżer głowic i klinów)” na stronie 214).

W przypadku głowic PA użyć narzędzia **Probe & Wedge Manager**, aby dodać niestandardowe głowice lub kliny. To narzędzie znajduje się poza kreatorem Scan Plan. W przypadku głowic UT również można użyć narzędzia **Probe & Wedge Manager**, ale po wybraniu pozycji **Unknown** jako głowicy lub klina dostępny jest podręczny edytor głowic i klinów. Możliwe jest zastosowanie kombinacji niestandardowej (nieznanej) głowicy i klina z listy. W przypadku dokonania wyboru z listy parametry głowicy lub klina są ustalone, ale wybranie opcji **Unknown** umożliwi edytowanie parametrów (patrz Tabela 66 na stronie 155).

Tabela 66 Nowe opcje Probe & Wedge

Opcja	Opis
Frequency	Częstotliwość głowicy używana do obliczania domyślnej szerokości impulsu i wizualizacji strefy martwej w trybie TOFD.
Diameter	Jeśli wybrana jest głowica Unknown , parametr Diameter można edytować; służy on przede wszystkim do wizualizacji. Zakłada się, że głowica jest okrągła (aby utworzyć kwadratową głowicę niestandardową, użyć narzędzia Probe & Wedge Manager).
Refracted Angle	Kąt załamania w materiale. Kąt klina jest rysowany zgodnie z prawem Snella.
Wedge Travel	Odległość między powierzchnią głowicy a punktem wyjścia wiązki.
Velocity	Prędkość rozchodzenia się w materiale klina.
Reference Point	Patrz Rysunek 6-7 na stronie 218 (punkt odniesienia klina UT).

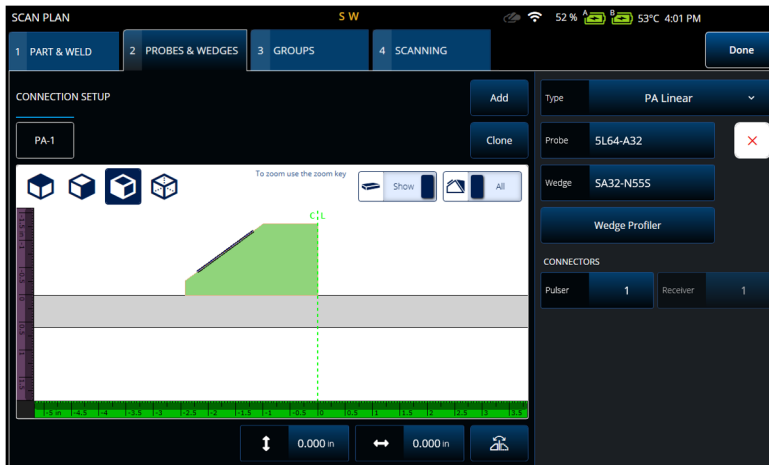
NOTATKA

W trybie phased array domyślnie dostępne są tylko kliny przeznaczone specjalnie dla danej głowicy. Lista takich dedykowanych klinów przyspiesza wybór klina. Aby przejrzeć pełną listę, można użyć przycisku **Show Dedicated / Show All**, aby przełączać między listą wszystkich klinów a listą dedykowanych klinów.

3.2.1 Wedge Profiler

Narzędzie **Wedge Profiler** służy do empirycznego weryfikowania i modyfikowania parametrów klina. Nowe parametry wynikowe zostaną automatycznie zastosowane podczas obliczania reguł ogniskowania.

Narzędzie **Wedge Profiler** staje się dostępne po wybraniu właściwej kombinacji głowicy i klina (patrz Rysunek 3-11 na stronie 156). Z profilera klinów można korzystać w połączeniu ze wszystkimi głowicami liniowymi PA (FLAT, AOD i COD) oraz ze wszystkimi dostępnymi typami części.



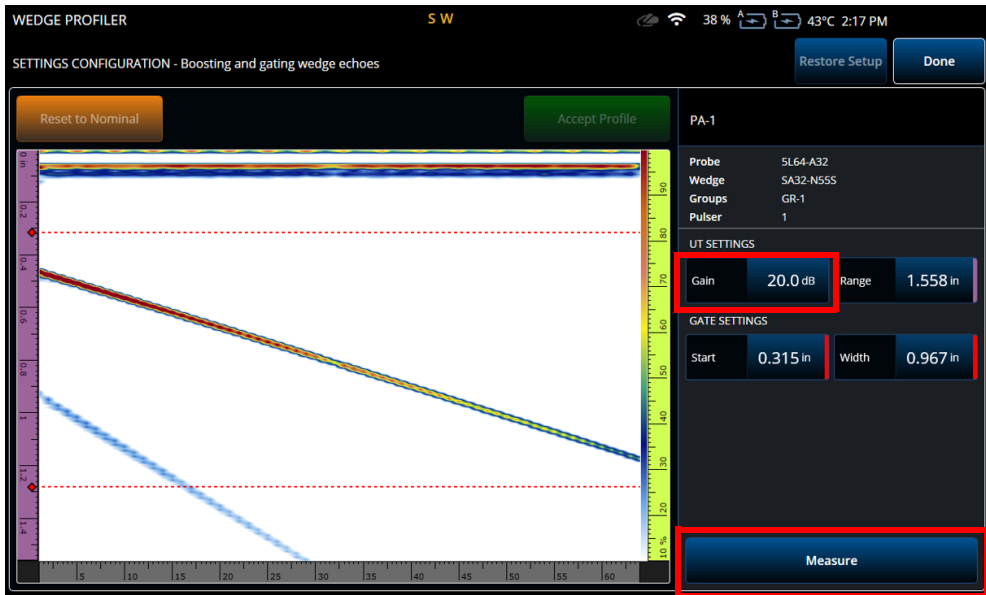
Rysunek 3-11 Wybór głowicy i klina

Wybranie opcji **Wedge Profiler** powoduje otwarcie ekranu kalibracji, na którym widoczny jest skan S grupy liniowej z 1 elementem. Wyświetlana jest powierzchnia wykrytego klina.

Bramka A jest aktywna i służy do wyboru sygnału powierzchni.

Wartość parametru **Gain** można zmienić zgodnie z potrzebami, aby zmodyfikować amplitudę odpowiedzi powierzchni.

Wybranie przycisku **Measure** spowoduje zainicjowanie pomiaru profilu klina, podczas którego ponownie obliczone zostaną kąt klina oraz wysokość pierwszego elementu (patrz Rysunek 3-12 na stronie 157 i Tabela 67 na stronie 157).



Rysunek 3-12 Kalibracja przy użyciu profilera klinów

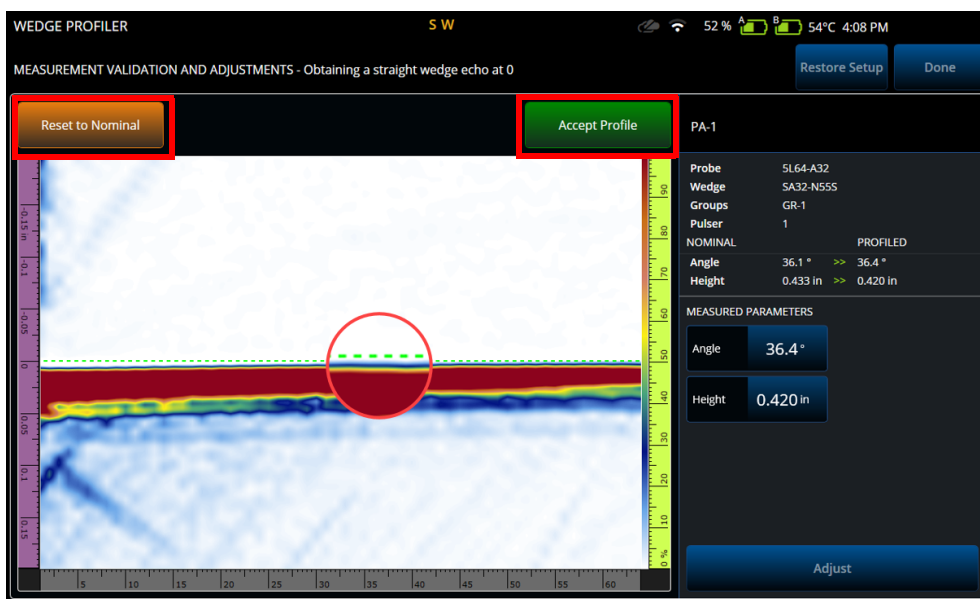
Tabela 67 Opcje dostępne w profilerze klinów

Opcja	Opis
Gain	Umożliwia modyfikację wzmacnienia sygnału.
Range	Umożliwia modyfikację zakresu skanu A.
Start	Umożliwia modyfikację punktu początkowego bramki A.
Width	Umożliwia modyfikację szerokości bramki A.
Measure	Powoduje zainicjowanie pomiaru wymiarów klina na podstawie sygnału w bramce A.

Po zakończeniu pomiaru parametrów klina uzyskany sygnał zostanie ponownie wyświetlony, jednak uwzględnione zostaną opóźnienia wiązki, przez co powierzchnia klina będzie ustawiona w poziomie na skanie S.

W celu wzrokowego porównania wyświetlone zostanie oczekiwane położenie powierzchni w postaci zielonej kropkowanej linii. Aby skorygować pozostałe odchylenia, można ręcznie zmodyfikować wysokość pierwszego elementu oraz kąt klina.

Nowe wartości zostaną zaakceptowane i zastosowane w konfiguracji po naciśnięciu przycisku **Accept Profile**. Można także przywrócić wartości nominalne, wybierając przycisk **Reset to Nominal** (patrz Rysunek 3-13 na stronie 158).



Rysunek 3-13 Modyfikacje pomiaru

Tabela 68 Opcje zatwierdzania wartości w profilerze klinów

Opcja	Opis
Reset to Nominal	Za pomocą tego przycisku można przywrócić oryginalne pomiary klina.

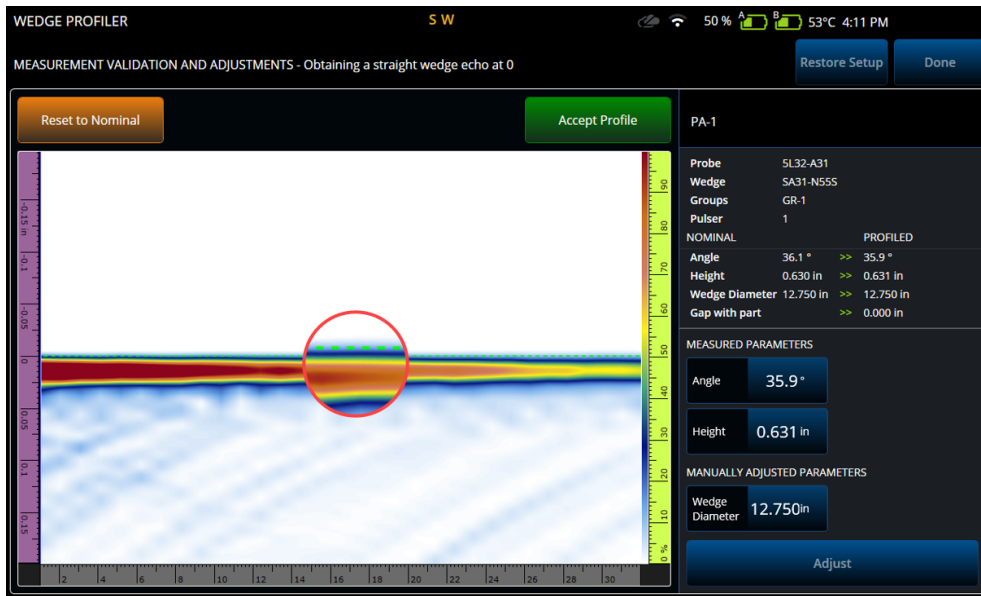
Tabela 68 Opcje zatwierdzania wartości w profilerze klinów (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Accept Profile	Powoduje zaakceptowanie i zastąpienie wartości nominalnych wartościami uzyskanymi w pomiarze przeprowadzonym przy użyciu profilera klinów.
Angle	Wyświetla zmierzony kąt klina i umożliwia jego ręczną edycję.
Height	Wyświetla zmierzoną wysokość pierwszego elementu i umożliwia jej ręczną edycję.
Adjust	Powoduje zastosowanie ręcznie edytowanych ustawień do obliczania nowych opóźnień.
Restore Setup	Umożliwia ponowne zastosowanie konfiguracji klina, która została zapisana po zakończeniu pomiarów, nawet jeśli jej wartości różnią się od wartości nominalnych.
Done	Powoduje zatwierdzenie wartości klina i wyjście z profilera klinów.
Diameter (wyłącznie COD)	Umożliwia ręczne edytowanie średnicy klina.

NOTATKA

W przypadku klina COD można także ręcznie zmodyfikować średnicę powierzchni klina po wykryciu kąta i wysokości elementów. Za pomocą tej samej zielonej kropkowanej linii można zmodyfikować powierzchnię klina.

Odległości między nominalną a zdefiniowaną przez użytkownika powierzchnią nie można bezpośrednio edytować, ale zostanie ona zaktualizowana po ręcznym zmodyfikowaniu średnicy (patrz Rysunek 3-14 na stronie 160).



Rysunek 3-14 Zatwierdzanie pomiarów

NOTATKA

Jeśli wcześniej dokonano zmian w nowej lub wcześniej zapisanej konfiguracji, wciąż można przywrócić wartości nominalne i przeprowadzić pomiar klina.

Po ponownym pomiarze użytkownik może zaakceptować nowe wartości lub przywrócić wcześniejszą konfigurację.

Jeśli użytkownik zaakceptuje nowe wartości, wcześniejsze konfiguracje zostaną zresetowane. Proces resetowania obejmuje konfiguracje z wartościami nominalnymi lub zapisanymi wcześniej.

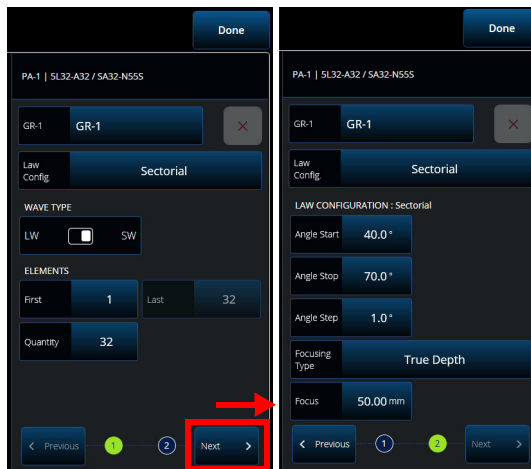
3.3 Karta Groups

Na karcie **GROUPS** grupy są definiowane na podstawie wcześniej zdefiniowanej konfiguracji głowicy. Domyślnie na każdą głowicę tworzona jest jedna grupa, którą można edytować, korzystając z menu po prawej stronie. Aby utworzyć więcej niż jedną grupę dla głowicy, użyć przycisku **Add** lub **Clone**. Grupa jest zestawem wiązek (reguł ogniskowania) zdefiniowanych w obszarze **Law Config**.



Rysunek 3-15 Scan Plan > Groups

Parametry każdej grupy mogą być rozmieszczone na kilku stronach, między którymi przechodzi się za pomocą przycisków **Previous** i **Next** w prawej dolnej części ekranu (patrz Rysunek 3-16 na stronie 162 i Tabela 69 na stronie 162).



Rysunek 3-16 Scan Plan > Groups > parametry Law Config.

NOTATKA

Nie może istnieć mniej niż jedna grupa ani więcej niż osiem grup. Maksymalna liczba reguł ogniskowania to 1024. Do każdej zdefiniowanej głowicy musi być przypisana co najmniej jedna grupa. Niektóre konfiguracje, takie jak **0° with overlap**, dopuszczają tylko jedną grupę. Dlatego jeśli zdefiniowana jest więcej niż jedna głowica lub grupa, te konfiguracje nie będą dostępne.

Tabela 69 Groups – New Set – opcje Configuration

Opcja	Opis
GR-1	Służy do ustawiania nazwy grupy.

Tabela 69 Groups – New Set – opcje Configuration (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Law Config. PAUT	<p>Sectorial: skan pod wieloma kątami, w którym pod każdym kątem używane są te same elementy.</p> <p>Linear: skan liniowy pod kątem, który można określić. Tego trybu można używać do skanowania pod kątem 0 stopni, jeśli nie są wymagane nakładające się skany.</p> <p>Compound: skan pod wieloma kątami, w którym pod każdym kątem używane są inne elementy (ale ta sama apertura na całej długości głowicy). Aby ta metoda miała przewagę nad skanem Sectorial, używana liczba elementów powinna być mniejsza od łącznej liczby elementów w głowicy.</p> <p>Coupling Check: emitowanie do materiału jednej wiązki pod kątem 0° w celu zweryfikowania sprzężenia. Ta grupa ma wbudowane ustawienia konfiguracji, które powodują wysyłanie sygnału do złącza we/wy, jeśli amplituda w bramce A spadnie poniżej wartości progowej.</p> <p>Law file: łąduje niestandardowy plik .law zawierający konfigurację złącza PA. Obsługiwane są pliki .law pochodzące z wersji 5.0, 5.2 i 5.3 oprogramowania.</p> <p>0° with overlap: skan liniowy pod kątem 0°. Służy przede wszystkim do skanowania rastrowego z częściowym zachodzeniem na siebie linii skanowania. Tej grupy nie można używać razem z innymi grupami.</p> <p>Patrz Rysunek 3-17 na stronie 166.</p>
Law Config. FMC	<p>TFM: skan wybranego obszaru realizowany techniką TFM, z rekonstrukcją danych uzyskanych metodą FMC. Podczas skanu TFM używane są wszystkie elementy głowicy.</p> <p>PCI: algorytm podobny do standardowej metody TFM, ale zamiast sumowania amplitudy elementarnych skanów A dodawana jest faza tych elementarnych skanów A.</p> <p>Patrz Rysunek 3-17 na stronie 166.</p>

Tabela 69 Groups – New Set – opcje Configuration (ciąg dalszy)

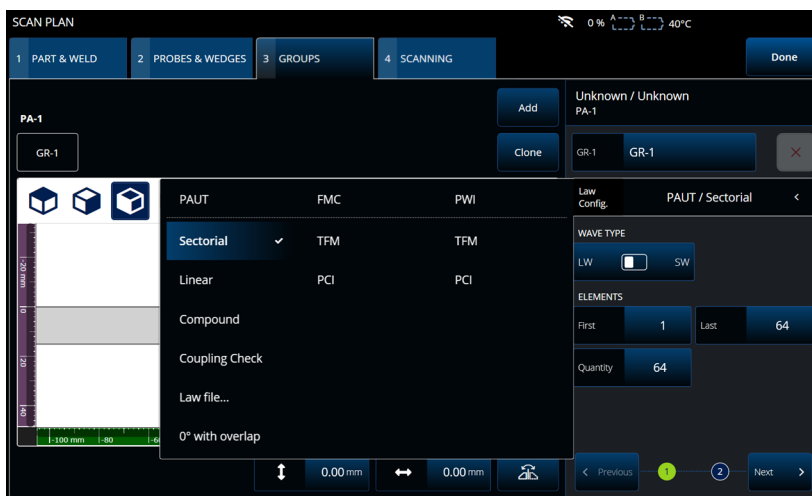
Opcja	Opis
Law Config. PWI	<p>Patrz „Plane Wave Imaging (PWI)” na stronie 229.</p> <p>TFM: skan wybranego obszaru realizowany techniką TFM, z rekonstrukcją danych uzyskanych metodą PWI. Podczas skanu TFM używane są wszystkie elementy głowicy.</p> <p>PCI: algorytm podobny do standardowej metody TFM, ale zamiast sumowania amplitudy elementarnych skanów A dodawana jest faza tych elementarnych skanów A.</p> <p>Patrz Rysunek 3-17 na stronie 166.</p>
Wave Type	<p>Służy do przełączania między falą LW i SW.</p> <p>LW: fala wzdłużna</p> <p>SW: fala poprzeczna</p>
Elements	<p>First: przedstawia pierwszy element na głowicy.</p> <p>Last: przedstawia ostatni element na głowicy.</p> <p>Quantity: służy do ustawiania liczby elementów (wielkości apertury) w regule ogniskowania. W przypadku głowicy typu $M \times N$ matrix array liczba elementów może być wyłącznie wielokrotnością wartości M – liczby elementów na osi głównej.</p> <p>Step: służy do ustawiania odstępów między kolejnymi regułami ogniskowania (dla skanów liniowych i konfiguracji z kątem zerowym).</p>

Tabela 69 Groups – New Set – opcje Configuration (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Law Configuration: (Sectorial)	<p>Angle Start: służy do ustawiania kąta pierwszej wiązki w materiale.</p> <p>Angle Stop: służy do ustawiania kąta ostatniej wiązki w materiale, licząc od klina.</p> <p>Angle Step: służy do ustawiania różnicy między kątami kolejnych reguł ogniskowania.</p> <p>Skew Angle: służy do sterowania kątem wiązki (dotyczy wyłącznie głowic matrycowych).</p> <p>Focusing Type:</p> <ul style="list-style-type: none"> • True Depth: ognisko wszystkich wiązek jest na tej samej głębokości. • Half Path: ognisko wszystkich wiązek jest na tej samej drodze fali dźwiękowej. • Projection: ognisko znajduje się w określonej odległości od krawędzi głowicy pod zdefiniowanym kątem. • Unfocused: ognisko wiązki nie jest ustawione w żadnym punkcie. <p>Focus depth: służy do ustawiania głębokości ogniskowania.</p>
Law Configuration: (TFM)	<p>Wave Set: służy do wyboru między zestawem fal właściwym dla trybu Pulse Echo lub Self Tandem. Należy wybrać zestaw najlepszy dla danego rodzaju inspekcji. Wybór właściwego zestawu fal ma zasadnicze znaczenie dla jakości inspekcji wykonywanej techniką TFM. Aby ułatwić sobie wybór właściwego zestawu fal, można użyć mapy AIM. Patrz „Groups – menu View” na stronie 166 i Rysunek 3-18 na stronie 167.</p> <p>Min/Max Index: służy do ustawiania limitów strefy TFM na osi indeksowania.</p> <p>Min/Max Depth: służy do ustawiania limitów strefy TFM na osi głębokości. Wartość Maximum Depth nie może obecnie przekraczać głębokości próbki.</p>

Tabela 69 Groups – New Set – opcje Configuration (ciąg dalszy)

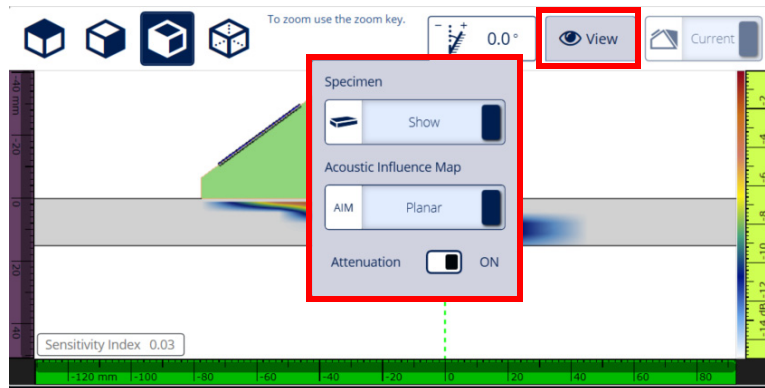
Opcja	Opis
Focusing (TOFD)	<p>PCS: służy do ustawiania rozstawu środków głowic (PCS). Jest to odległość między punktami wyjścia dwóch głowic.</p> <p>Focus (%): służy do ustawiania położenia ogniska wyrażonego jako głębokość wiązki w odsetku (%) grubości.</p> <p>Focus (mm/inch): służy do ustawiania głębokości położenia ogniska wiązki. Położenie ogniska można wprowadzić procentowo lub jako odległość; zmiana jednej wartości powoduje przeliczenie drugiej.</p>



Rysunek 3-17 Groups – Law Config.

3.3.1 Groups – menu View

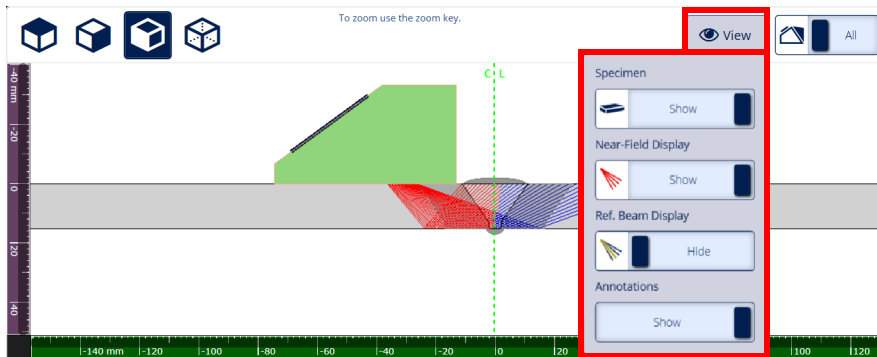
Te ustawienia umożliwiają modyfikację planu skanu w formie graficznej. Pozycje dostępne w menu View różnią się w zależności od rodzaju obszaru.



Rysunek 3-18 Groups – menu View w obszarach FMC i PWI

Tabela 70 Groups – menu View w obszarach FMC i PWI

Opcja	Opis
View – Specimen	Można wybrać opcję Show lub Hide .
View – Acoustic Influence Map	Opcja ta umożliwia wybór typu defektu w narzędziu AIM (Spherical lub Planar) bez wpływu na konfigurację akustyczną. Wybór odpowiedniego typu defektu w modelu AIM ułatwia wybór odpowiedniej wartości ustawienia Wave Set .
View – Attenuation	Tłumienie mapy AIM można włączyć (ON) lub wyłączyć (OFF).



Rysunek 3-19 Groups – menu View w obszarze sektorowym

Tabela 71 Groups – menu View w obszarze sektorowym

Opcja	Opis
View – Specimen	Można wybrać opcję Show lub Hide .
View – Near Field Display	Wyświetlenie lub ukrycie obszaru pola bliskiego przedstawianego w kolorze czerwonym. Patrz „Obliczanie pola bliskiego” na stronie 168.
View – Reference Beam	Wyświetlenie lub ukrycie wiązki odniesienia w postaci żółtej linii.
Annotations	Wyświetlenie lub ukrycie adnotacji. <ul style="list-style-type: none"> ◆ Kierunek i nazwa osi ◆ Część referencyjna względem punktu początkowego ◆ Nazwa grupy

3.3.2 Obliczanie pola bliskiego

Wartość pola bliskiego jest obliczana ze wzoru (1) na stronie 169.

Definicje zmiennych zawiera Tabela 72 na stronie 169.

Wzór na obliczenie wartości pola bliskiego (Nf):

$$Nf = h \times A^2 \times f / (4 \times c^2) \quad (1)$$

Wzór na obliczenie wartości pola bliskiego w próbce (Np):

Jeśli $Nf - rv \geq 0$, należy użyć wzoru

$$Np = Nf - rv$$

Jeśli $Nf - rv < 0$, należy użyć wzoru

$$Np = - (A^2 \times f) / (4 \times c^2) \quad (2)$$

NOTATKA

Jeśli wartość pola bliskiego Np jest ujemna, pole bliskie znajduje się w klinie i ma przypisaną wartość ujemną. W takim przypadku należy użyć wzoru (2) na stronie 169.

Tabela 72 Zmienne we wzorze na pole bliskie

Zmienna	Opis	Jednostki
f	Częstotliwość głowicy	Hz
N	Liczba elementów głowicy	-
wedgeAngle	Kąt klina	rad
θ_r	Kąt załamania	rad
θ_i	Kąt padania	rad
L	Długość głowicy	m
W	Szerokość głowicy	m
A	Wymiar apertury przetwornika	m
E	Wzniesienie	m
p	Odstęp elementów głowicy	m

Tabela 72 Zmienne we wzorze na pole bliskie (ciąg dalszy)

Zmienna	Opis	Jednostki
h	Współczynnik korygujący	-
r_w	Długość drogi fali dźwiękowej w klinie	m
r_v	Skorygowana długość drogi fali dźwiękowej w klinie	m
c1	Prędkość dźwięku w klinie	m/s
c2	Prędkość dźwięku w głowicy	m/s
Nf	Wartość pola bliskiego	m
Np	Wartość pola bliskiego w próbce	m

Wartości różnych zmiennych są obliczane za pomocą przedstawionych wzorów.

Apertura przetwornika (A):

$$L = 0,95p \times N$$

$$W = 0,95 \times E$$

Gdzie 0,95 to wartość apodyzacji.

Jeśli $L \times \cos(\text{wedgeAngle} - \theta_i) \geq W$, należy użyć wzoru:

$$A = L \times \cos(\text{wedgeAngle} - \theta_i) \times \cos(\theta_r) / \cos(\theta_i)$$

W przeciwnym razie:

$$A = W$$

Współczynnik korygujący (h)

$$h = 0,6546 \times \text{stosunek}^3 - 0,3112 \times \text{stosunek}^2 + 0,0411 \times \text{stosunek} + 0,9987$$

Gdzie:

Jeśli $A = W$,

$$\text{stosunek} = W/A$$

Jeśli $A < W$,

$$\text{stosunek} = A/W$$

Długość drogi fali dźwiękowej w klinie (r_w)

Zmienną r_w oblicza się poprzez pomiar odległości między punktem wejścia promienia do próbki a centroidem centralnego elementu aktywnej apertury.

W przypadku parzystej liczby elementów w aktywnej aperturze należy obliczyć odległość między punktem wejścia promienia do próbki a punktem środkowym między centroidem dwóch centralnych elementów aktywnej apertury.

Skorygowana długość drogi fali dźwiękowej w klinie (r_v)

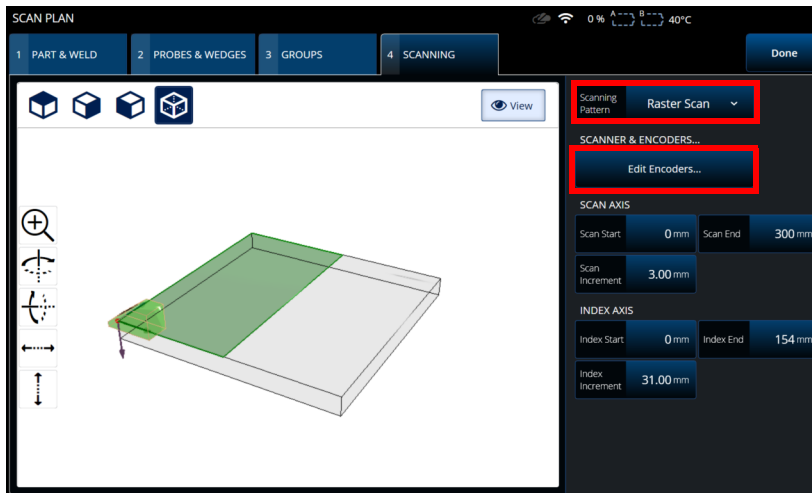
Jeśli kąt załamania $\theta_r \neq 0$ rad,

$$r_v = r_w \times \tan(\theta_i) / \tan(\theta_r)$$

Jeśli $\theta_r = 0$ rad,

$$r_v = r_w \times c1 / c2$$

3.4 Karta Scanning



Rysunek 3-20 Scan Plan > Scanning

Na karcie **SCANNING** można zdefiniować parametry **Scanning Pattern** oraz obszaru skanowania, zmieniając wartości **Scan Axis** i **Index Axis**. Można także wybrać i edytować parametry enkodera (patrz Rysunek 3-20 na stronie 172).

Opis opcji zawiera Tabela 27 na stronie 85.

Tabela 73 Scan – Area

Opcja	Opis
Scan Start	Służy do ustawiania pozycji początkowej skanu (wyrażonej w mm lub calach).
Scan End	Służy do ustawiania maksymalnej odległości, jaką można przeskanować (wyrażonej w mm lub calach).
Scan Res.	Służy do ustawiania skoku (rozdzielczości), co który będzie następowała akwizycja punktów podczas skanu (wyrażonego w mm lub calach).



Tabela 73 Scan – Area (ciąg dalszy)

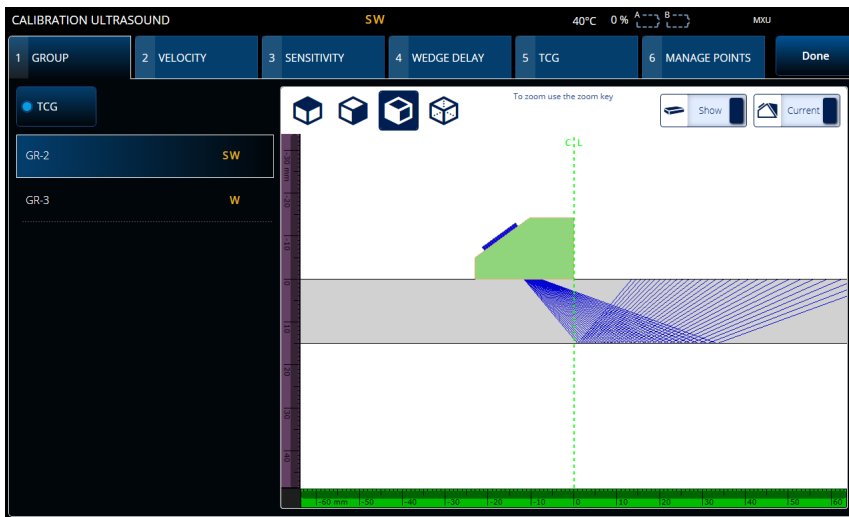
Opcja	Opis
Index Start	(Tylko skan rastrowy). Służy do ustawiania początkowego położenia skanu rastrowego na osi indeksowania (wyrażonego w mm lub calach).
Index End	(Tylko skan rastrowy). Służy do ustawiania końcowego położenia skanu rastrowego na osi indeksowania (wyrażonego w mm lub calach).
Index Res./Index Step	(Tylko skan rastrowy). Pozwala określić rozdzielczość dla osi indeks. Tej wartości nie można zmienić w przypadku skanu Linear at 0° .

4. Calibration (Kalibracja)

W zależności od wymagań użytkownika przed rozpoczęciem inspekcji można wykonać kilka procedur kalibracji przy użyciu głowicy, klina i bloku kalibracyjnego zbudowanego z tego samego materiału, co część przewidziana do inspekcji.

Aby przeprowadzić kalibrację

1. Wybierz kolejno opcje  >  **Plan & Calibrate** > **Calibration Tools**, aby otworzyć kreator **PA/UT/TFM Calibration** (Rysunek 4-1 na stronie 176). Sposób przeprowadzania kalibracji TOFD opisano w sekcji „TOFD Calibration” na stronie 197. Podobnie jak kreator Scan Plan, kreator Calibration jest podzielony na kilka kart lub sekcji (odpowiadających różnym rodzajom kalibracji).
2. Na karcie **Group** (Rysunek 4-1 na stronie 176) wybierz grupę, którą chcesz skalibrować. W przypadku grupy UT wybierz także metodę wymiarowania do kalibracji: **TCG**, **DAC** albo **DGS**.
3. Przechodząc na pozostałe karty, przeprowadź kalibrację grupy. Na każdej karcie następującej po karcie **Group** parametry kalibracji znajdują się po prawej stronie, a widoki — po lewej.
4. Ustaw parametry, a następnie przemieszczaj głowicę, aby wyregulować sygnał odpowiednio do typu kalibracji.
5. Następnie stuknij opcję **Get Position** albo **Calibrate**. Gdy regulacja przyniesie zadowalające wyniki, stuknij opcję **Accept Calibration**.
6. Można teraz przejść na inną kartę w kreatorze **Calibration** albo wyjść z kreatora, stukając opcję **Done**.



Rysunek 4-1 Calibration > Group

WAŻNE

Jeśli wymagana jest kalibracja prędkości fali ultradźwiękowej i opóźnienia klina, należy najpierw skalibrować prędkość, a potem opóźnienie. Defektoskop OmniScan X3 kalibruje opóźnienie klina na podstawie wyznaczonej prędkości fali ultradźwiękowej. W przypadku próby skalibrowania najpierw opóźnienia klina zostanie wyświetlony komunikat ostrzegający przed utratą kalibracji opóźnienia klina, jeśli zostanie wykonana kalibracja prędkości fali ultradźwiękowej.

WSKAZÓWKA

W każdej chwili można wyjść z kreatora kalibracji, naciskając klawisz anulowania (⌫). Wyjście z kreatora powoduje powrót do pierwotnego stanu sygnału (sprzed kalibracji).

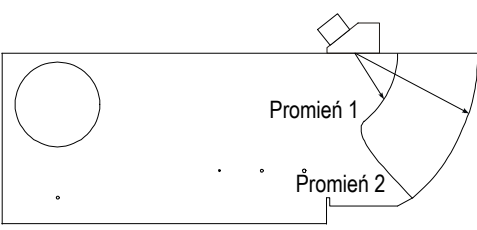
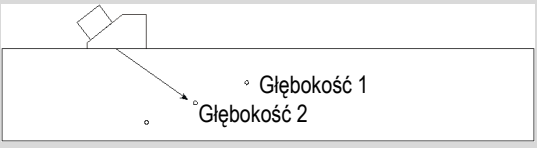
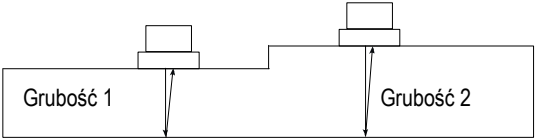
NOTATKA

Po kalibracji wskaźniki (ikony) kalibracji przyjmują kolor zielony (Tabela 5 na stronie 31).

4.1 Typy reflektorów

Procedury kalibracji są wykonywane przy użyciu bloków kalibracyjnych o różnych rodzajach znanych reflektorów. Tabela 74 na stronie 177 przedstawia rodzaje głowic, klinów i bloków kalibracyjnych używanych dla poszczególnych rodzajów reflektorów.

Tabela 74 Rodzaje reflektorów, głowic i bloków kalibracyjnych

Typ reflektora	Typ głowicy	Głowica, klin i blok kalibracyjny
Promieniowy	Wiązka kąтова	
Głębokościowy	Wiązka kąтова	
Grubościowy	0 stopni	

4.2 Kalibracja ultradźwięków

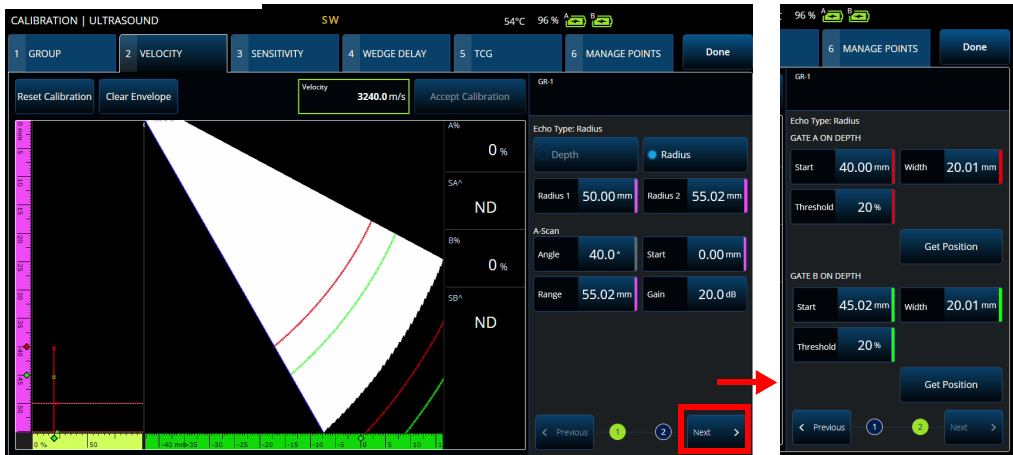
Za pomocą kreatora kalibracji można skalibrować kilka aspektów emisji ultradźwiękowej.

Velocity

Umożliwia skalibrowanie prędkości rozchodzenia się fal dźwiękowych w materiale badanej części (Rysunek 4-2 na stronie 179). Używany do tego celu blok kalibracyjny musi mieć dwa znane reflektory oraz być wykonany z tego samego materiału co badana część. W przypadku kanałów UT wartość **Velocity** kalibrowana jest łącznie z opóźnieniem klina. W grupie UT kalibracja wartości **Velocity** odbywa się jednocześnie z kalibracją opóźnienia klina.

Aby skalibrować wartość Velocity:

1. Zdefiniuj dwa cele. Maksymalna odległość, na jakiej można ustawić cel, zależy od zakresu. Jeśli cel ma sięgać dalej, zwiększ zakres.
2. Odszukaj swój cel, ręcznie poruszając głowicą po bloku kalibracyjnym.
3. Maksymalnie zwiększ sygnał w bramce A, upewniając się, że najbardziej bezpośrednia droga prowadzi do celu.
4. Utrzymaj położenie i naciśnij opcję **Get Position** poniżej bramki A.
5. Powtórz krok 3 i 4 dla bramki B.
6. Jeśli procedura kalibracji zakończyła się powodzeniem i prędkość zdaje się być prawidłowa, naciśnij opcję **Accept**. W przeciwnym razie zresetuj kalibrację i powtórz kroki od 1 do 6.

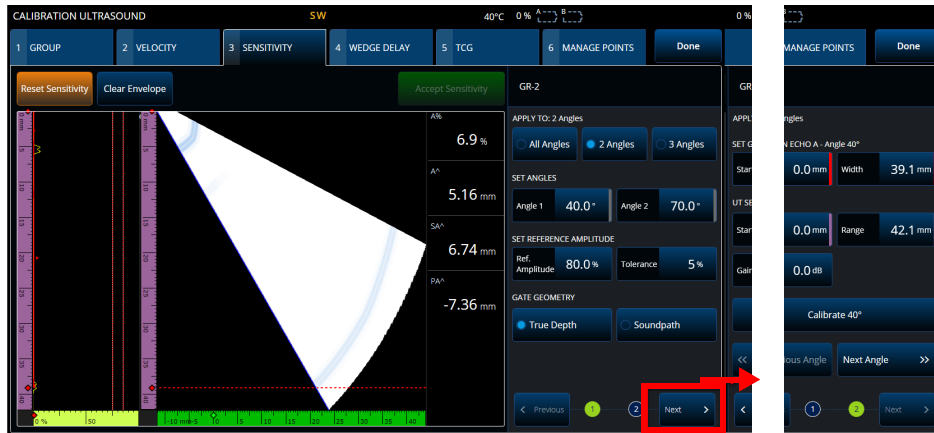


Rysunek 4-2 Calibration > Velocity

Sensitivity (tylko grupa PA)

Służy do kalibrowania czułości wykrywania reflektora odniesienia (Rysunek 4-3 na stronie 180 i Tabela 75 na stronie 180). Kalibracja czułości dla grupy PA normalizuje wzmacnienie dla wszystkich reguł ogniskowania, aby generowane były sygnały o podobnych amplitudach dla reflektora odniesienia. Do przeprowadzenia procedury kalibracji konieczny jest blok kalibracyjny z jednym znanym reflektorem.

Aby przeprowadzić kalibrację, wystarczy wyregulować parametry kalibracji (wyświetlanie i bramki), a następnie zeskanować reflektor odniesienia. Po przeskanowaniu reflektora wszystkimi regułami ogniskowania naciśnij opcję **Calibrate**. Sygnał obwiedni jest podstawą do obliczenia wzmacnienia, jakie należy zastosować do każdej reguły ogniskowania, aby osiągnięta została amplituda odniesienia (zwykle 80%).



Rysunek 4-3 Calibration > Sensitivity

Tabela 75 Opcje na karcie Sensitivity

Opcja	Opis
Reset Calibration (Resetuj kalibrację)	Umożliwia zresetowanie kalibracji czułości. Symbol „S” u góry ekranu zniknie.
Clear Envelope (Usuń obwiednię)	Kasuje obwiednię na widoku z dołu. Zielona linia zniknie.
Calibrate (Kalibruj)	Powoduje zastosowanie wzmocnienia wiązki do każdej reguły ogniskowania w celu skompensowania amplitudy nad defektem odniesienia.
Accept Calibration (Akceptuj kalibrację)	Powoduje zaakceptowanie i zapisanie kalibracji czułości. Symbol „S” u góry ekranu przyjmie kolor zielony.

Tabela 75 Opcje na karcie Sensitivity (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Apply to (Zastosuj do)	<p>All Angles/VPA (Wszystkie kąty/VPA): kalibracja ma zastosowanie do wszystkich reguł ogniskowania w grupie.</p> <p>2 Angles (2 kąty): kalibracja ma zastosowanie do dwóch kątów skanu sektorowego. Wzmocnienie dla pozostałych kątów będzie interpolowane na podstawie wartości skalibrowanych.</p> <p>3 Angles (3 kąty): kalibracja ma zastosowanie do trzech kątów skanu sektorowego. Wzmocnienie dla pozostałych kątów będzie interpolowane na podstawie wartości skalibrowanych.</p>
Set Reference Amplitude (Ustaw amplitudę odniesienia)	<p>Ref. Amplitude (Amplituda odniesienia): docelowa wartość kalibracyjna (domyślnie 80%).</p> <p>Tolerance (Tolerancja): wyświetla poziome białe i czerwone linie kropkowane na poziomie Ref. Amplitude (Amplituda odniesienia) ± Tolerance (Tolerancja). Służy do sprawdzania, czy kalibracja mieści się w granicach tolerancji.</p>
Gate Geometry (Geometria bramki)	<p>True Depth (Głębokość rzeczywista): ustawia bramkę do kalibracji czułości według głębokości w materiale.</p> <p>Sound Path (Droga fali dźwiękowej): ustawia bramkę do kalibracji czułości na podstawie odległości pokonanej przez falę w materiale.</p>
Gate A (Bramka A)	<p>Start (Początek): służy do ustawiania początku bramki względem początku układu (wartość może być wyrażona w mm lub calach). Początkiem układu jest punkt zerowy na osi ultradźwięków lub punkt przejścia bramki I, jeśli synchronizacja bieżącego sygnału jest ustawiona na I/.</p> <p>Width (Szerokość): służy do ustawiania szerokości (długości) bramki.</p>

Tabela 75 Opcje na karcie Sensitivity (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
UT Settings (Ustawienia UT)	<p>Gain (Wzmocnienie): służy do ustawiania wzmocnienia sygnału na potrzeby kalibracji czułości.</p> <p>Start (Początek): służy do ustawiania początku wyświetlanych skanów A.</p> <p>Range (Zakres): służy do ustawiania zakresu wyświetlanych skanów A.</p>
Previous (Poprzedni) Next (Następny)	Umożliwiają przechodzenie między parametrami na pierwszej i drugiej stronie.

NOTATKA

Poprawność ustawień kalibracji **Sensitivity** można sprawdzić, kasując obwiednię, ponawiając manipulację i sprawdzając, czy amplitudy ze wszystkich reguł ogniskowania mieszczą się w granicach tolerancji.

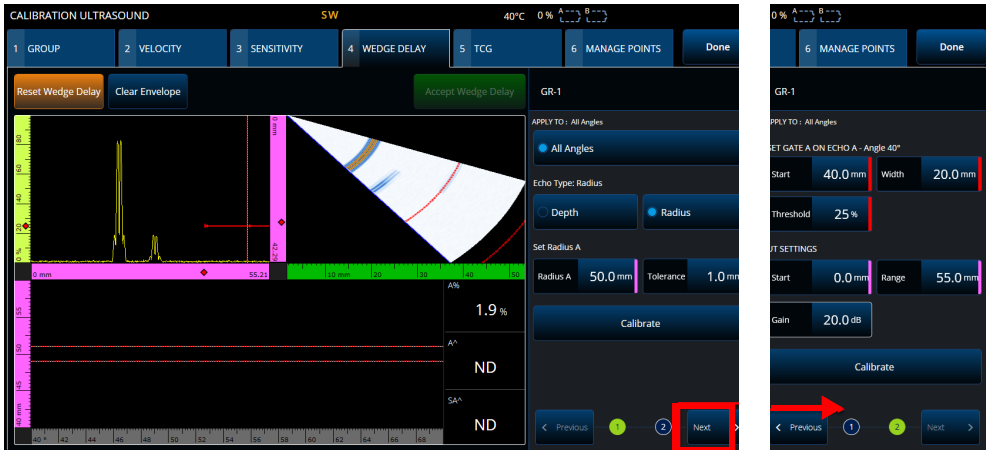
PA Wedge Delay

Umożliwia skalibrowanie opóźnienia wynikającego z rozchodzenia się fal dźwiękowych w klinie (Rysunek 4-4 na stronie 183 i Tabela 76 na stronie 184). Kalibracja opóźnienia klina umożliwia wykrycie czoła klina stykającego się z częścią. W ten sposób ustanawia się pozycję zerową powierzchni wejścia fali do próbki. Do przeprowadzenia procedury kalibracji konieczny jest blok kalibracyjny z jednym znanym reflektorem.

Aby skalibrować opóźnienie klina

1. Wyreguluj zakres UT i wzmocnienie, aby widoczne były dwa (2) reflektory.
2. Ustaw nominalną pozycję reflektora jako promień lub głębokość (w polu **Radius** lub **Depth**).
3. W razie potrzeby precyzyjnie wyreguluj pozycje bramek, aby sygnały znajdowały się wewnątrz bramek.
4. Przenieść głowicę tak, aby uzyskać maksymalny sygnał w bramce **A**. Wykres na dole przedstawia pozycję szczytu amplitudy w bramce dla każdej reguły ogniskowania.

5. Po przeskanowaniu reflektora wszystkimi regułami ogniskowania naciśnij opcję **Calibrate**.
6. Jeśli wyniki są zadowalające, naciśnij przycisk **Accept**.



Rysunek 4-4 Calibration > Wedge Delay

Velocity & WD (tylko grupa UT)

Służy do kalibrowania (za pomocą jednego kreatora) zarówno propagacji fal dźwiękowych w materiale badanej części, jak i opóźnienia wynikającego z propagacji fali dźwiękowej w klinie. Można skalibrować samo opóźnienie klina albo jednocześnie opóźnienie klina i prędkość.

Aby skalibrować opóźnienie klina i prędkość

1. Wyreguluj zakres UT i wzmacnienie, aby widoczne były dwa (2) reflektory.
2. Ustaw nominalną pozycję 2 reflektorów jako promień lub głębokość (w polu **Radius** lub **Depth**). Do skalibrowania samego opóźnienia **Wedge Delay** potrzebny jest tylko jeden reflektor.
3. Naciśnij przycisk **Next**.
4. W razie potrzeby precyzyjnie wyreguluj pozycje bramek, aby oba sygnały znajdowały się wewnątrz bramek.
5. Przemieść głowicę tak, aby uzyskać maksymalny sygnał w bramce A.

6. Naciśnij przycisk **Get Position**. Oprogramowanie zarejestruje położenie szczytu. Należy zwrócić uwagę, że szczyt jest rejestrowany z rzeczywistego sygnału, a nie z obwiedni.
7. Powtórz krok 6. na stronie 184 dla reflektora w bramce **B**. Zignoruj ten krok, aby skalibrować tylko opóźnienie klina.
8. Jeśli wyniki są zadowalające, naciśnij przycisk **Accept**.

Tabela 76 Opcje na karcie Wedge

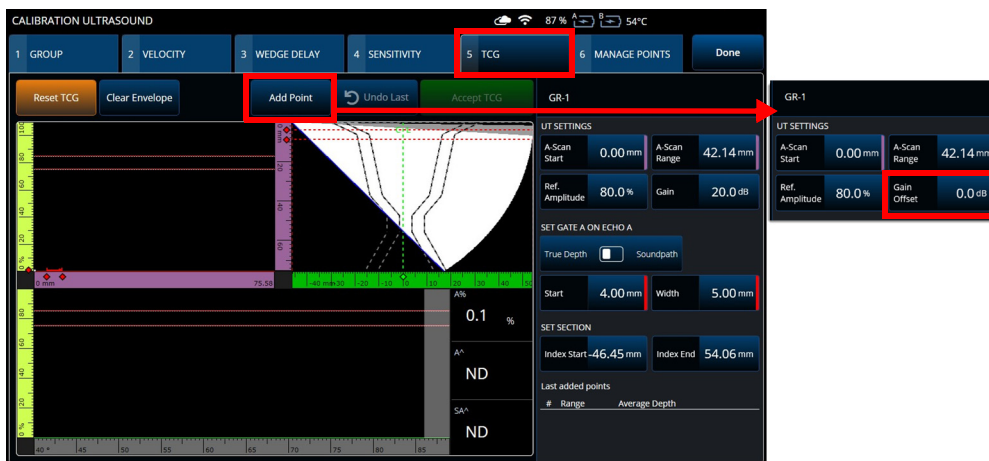
Opcja	Opis
Reset Calibration (Resetuj kalibrację)	Umożliwia zresetowanie kalibracji opóźnienia klina. Symbol „W” u góry ekranu zniknie.
Clear Envelope (Usuń obwiednię)	Kasuje obwiednię na widoku z dołu. Zielona linia znika.
Calibrate (Kalibruj)	Kalibruje opóźnienie klina, automatycznie stosując opóźnienia wiązek do każdej reguły ogniskowania, tak aby odniesienie było widoczne w tej samej odległości niezależnie od wiązki.
Accept Calibration (Akceptuj kalibrację)	Akceptuje i zapisuje kalibrację opóźnienia klina. Symbol „W” u góry ekranu przyjmie kolor zielony.
Echo Type (Typ echo)	Depth (Głębokość): służy do ustawiania typu reflektora głębokościowego lub grubościowego (dalej nazywanego reflektorem). Radius (Promień): służy do ustawiania typu reflektora promieniowego (dalej nazywanego reflektorem).
Set (Ustaw)	Depth/Radius A (Głębokość/Promień A): służy do ustawiania nominalnej głębokości reflektora. Tolerance (Tolerancja): służy do ustawiania tolerancji. Depth/Radius 1 (Głębokość/Promień 1): w trybie UT służy do ustawiania nominalnej odległości reflektora. Depth/Radius 2 (Głębokość/Promień 2): w trybie UT służy do ustawiania nominalnej odległości drugiego reflektora — na potrzeby jednoczesnego kalibrowania wartości Velocity (Prędkość) i Wedge Delay (Opóźnienie klina) . Reflektor 2 nie może znajdować się na tej samej głębokości, co reflektor 1.

Tabela 76 Opcje na karcie Wedge (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Gate A (Bramka A)	<p>Start (Początek): służy do ustawiania możliwego początku bramki względem początku układu (wartość może być wyrażona w mm lub calach).</p> <p>Width (Szerokość): służy do ustawiania szerokości bramki (dolna czerwona linia na skanie S i najwyższa ciągła czerwona linia na skanie A).</p> <p>Threshold (Próg): służy do ustawiania wysokości bramki.</p>
A-scan (Skan A)	<p>Gain (Wzmocnienie): służy do regulowania wzmocnienia sygnału tak, by uzyskać dobry sygnał w bramce.</p> <p>Start (Początek): służy do ustawiania początku wyświetlanych skanów A.</p> <p>Range (Zakres): służy do ustawiania zakresu wyświetlanych skanów A.</p>
Previous (Poprzedni) Next (Następny)	Umożliwiają przechodzenie między parametrami na pierwszej i drugiej stronie.
Done (Gotowe)	Wybierz przycisk Done (Gotowe) , aby zastosować i zamknąć ustawienia kalibracji opóźnienia klina.

4.3 Kalibracja korekcji TCG/DAC

Defektoskop OmniScan X3 oferuje funkcję TCG (wzmocnienie korygowane czasem). Funkcje wymiarowania umożliwiają ocenę rozmiaru reflektora w każdym fragmencie części poprzez pomiar lub wyrównanie tłumienia sygnału. W przypadku kanałów UT i PA można zdefiniować korekcję DAC lub TCG. Menu korekcji DAC (korekcja odległość-amplituda) są bardzo podobne do menu kalibracji TCG. Aby zdefiniować korekcję DAC zamiast TCG w trybie UT i PA, wybierz opcję DAC na karcie Group kreatora kalibracji (Rysunek 4-5 na stronie 186 i Tabela 77 na stronie 186).



Rysunek 4-5 Calibration > TCG

TCG

Funkcja wzmocnienia korygowanego czasem (TCG) zwiększa wartość wzmocnienia sygnału w funkcji czasu powrotu echa. W rezultacie szczyty echa pochodzące z defektów odniesienia o tych samych rozmiarach są wyświetlane na tej samej wysokości ekranu, niezależnie od ich pozycji w części. Przy korekcy TCG stosowane są te same współczynniki, co przy korekcy DAC (korekcja odległość-amplituda).

Tabela 77 Opcje na karcie TCG

Opcja	Opis
Reset TCG (Resetuj TCG)	Umożliwia zresetowanie kalibracji TCG. Symbol TCG u góry ekranu zniknie.
Clear Envelope (Usuń obwiednię)	Kasuje obwiednię na widoku z dołu. Zielona linia znika.
Accept Calibration (Akceptuj kalibrację)	Powoduje zaakceptowanie i zapisanie kalibracji TCG. Symbol TCG u góry ekranu przyjmie kolor zielony.

Tabela 77 Opcje na karcie TCG (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Set Section (Ustaw część)	<p>Kalibrację TCG w trybie PA można wykonywać częściami. Na przykład niektóre bloki kalibracyjne, ze względu na swoją konstrukcję, mogą powodować niepożądane echa przy wyższych kątach (pochodzące od pułapek narożnych lub innych elementów geometrii). Selektywne ignorowanie niektórych kątów przy kalibracji TCG umożliwia zdefiniowanie korekcji TCG w dwóch odrębnych sekwencjach. Innym przydatnym zastosowaniem opcji Set Section (Ustaw część) może być kalibracja przy dużej głębokości wyłącznie niskich kątów, ponieważ wysokie kąty są używane tylko dla jednej drogi padania.</p> <p>First Angle: domyślnie jest to pierwszy kąt grupy. Ograniczenie tego kąta spowoduje wyszarzenie odpowiednich kątów na wykresie amplitudy.</p> <p>Last Angle: domyślnie jest to ostatni kąt grupy. Ograniczenie tego kąta spowoduje wyszarzenie.</p> <p>Index Start: ustawienie tej wartości spowoduje wyszarzenie i wykluczenie odpowiedniej strefy na wykresie amplitudy i skanie S.</p> <p>Index End: ustawienie tej wartości spowoduje wyszarzenie i wykluczenie odpowiedniej strefy na wykresie amplitudy i skanie S.</p>

Tabela 77 Opcje na karcie TCG (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
UT Settings (Ustawienia UT)	<p>A-Scan Start (Początek skanu A): początek digitalizowanego zakresu kalibracji.</p> <p>A-Scan Range (Zakres skanu A): długość digitalizowanego zakresu kalibracji.</p> <p>Ref. Amplitude (Amplituda odniesienia): docelowa amplituda kalibracji. Podczas dodawania punktu oprogramowanie automatycznie stosuje punkt TCG w taki sposób, by amplituda defektu odniesienia była równa wartości Ref. Amplitude (Amplituda odniesienia).</p> <p>Gain (Wzmocnienie): można zmienić wzmocnienie, aby podwyższyć lub obniżyć amplitudę w celu przygotowania procesu kalibracji.</p>
Set Gate A on Echo A (Ustaw bramkę A na echo A)	<p>Start (Początek): służy do ustawiania początku bramki względem początku układu (wartość może być wyrażona w mm lub calach). Początkiem układu jest punkt zerowy na osi ultradźwięków lub punkt przejścia bramki I, jeśli synchronizacja bieżącego sygnału jest ustawiona na I/.</p> <p>Width (Szerokość): służy do ustawiania szerokości (długości) bramki.</p> <p>Threshold (Próg): służy do ustawiania wysokości bramki.</p>
Add Point (Dodaj punkt)	<p>Po ręcznym zeskanowaniu obiektu odniesienia z użyciem wszystkich reguł ogniskowania wybranie opcji Add Point (Dodaj punkt) spowoduje dodanie punktu korekcji TCG dla każdej reguły ogniskowania. Punkt zostanie utworzony na pozycji z maksymalnym echem w bramce. Wzmocnienie każdego punktu zostanie odebrane w taki sposób, aby amplituda każdej reguły ogniskowania była równa Ref. Amplitude (Amplituda odniesienia) (patrz Rysunek 4-5 na stronie 186).</p>

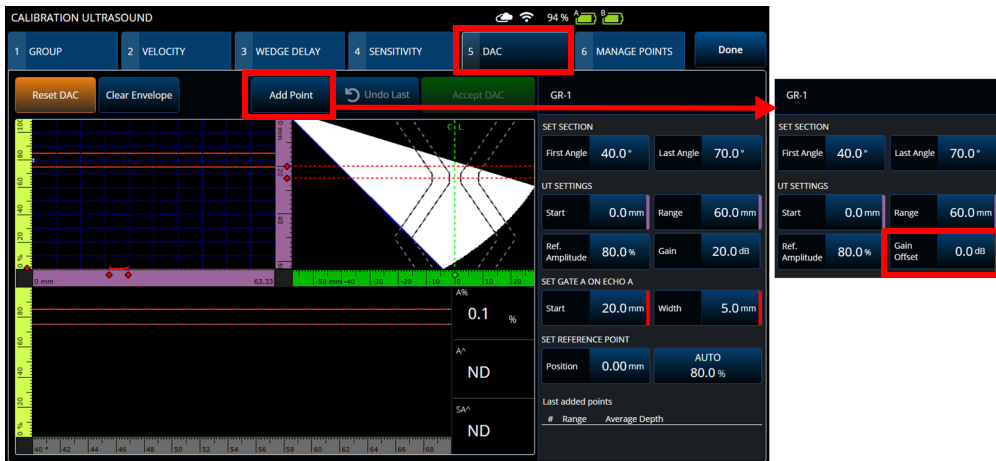
Tabela 77 Opcje na karcie TCG (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Undo Last (Usuń ostatni)	Usuwa ostatni utworzony punkt TCG. Aby skorygować niepoprawny punkt TCG, należy go usunąć, a następnie użyć opcji Add Point (Dodaj punkt) na tym samym reflektorze.
Last Added Points (Ostatnie dodane punkty)	Wyświetla tabelę ostatnio dodanych punktów TCG. Tabela zawiera trzy kolumny: # (identyfikator), Range (Zakres) (dotyczy tylko trybu PA, określa pierwszy i ostatni użyty kąt) oraz Average Depth (Średnia głębokość) (średnia z pozycji punktów TCG wszystkich reguł ogniskowania). Tabela jest aktywna; po opuszczeniu karty TCG i powrocie do niej tabela będzie pusta.
Previous (Poprzedni) Next (Następny)	Umożliwiają przechodzenie między parametrami na pierwszej i drugiej stronie.
Done (Gotowe)	Wybierz przycisk Done (Gotowe) , aby zastosować i zamknąć ustawienia kalibracji korekcji TCG.

DAC

Krzywa korekcji odległość-amplituda (DAC) jest wykresem różnic amplitudy między reflektorami tej samej wielkości w różnych odległościach od głowicy. Korekcja DAC nie zmienia wzmocnienia, lecz definiuje krzywą odniesienia zmieniającą się wraz z odległością (w przypadku korekcji TCG wzmocnienie korygujące jest ustawione względem stałego poziomu odniesienia).

Możliwe jest przełączanie między krzywą DAC a krzywą TCG poprzez wybranie odpowiedniej opcji na karcie **Group** kreatora kalibracji (Tabela 78 na stronie 190).



Rysunek 4-6 Calibration > DAC

Tabela 78 Opcje na karcie DAC

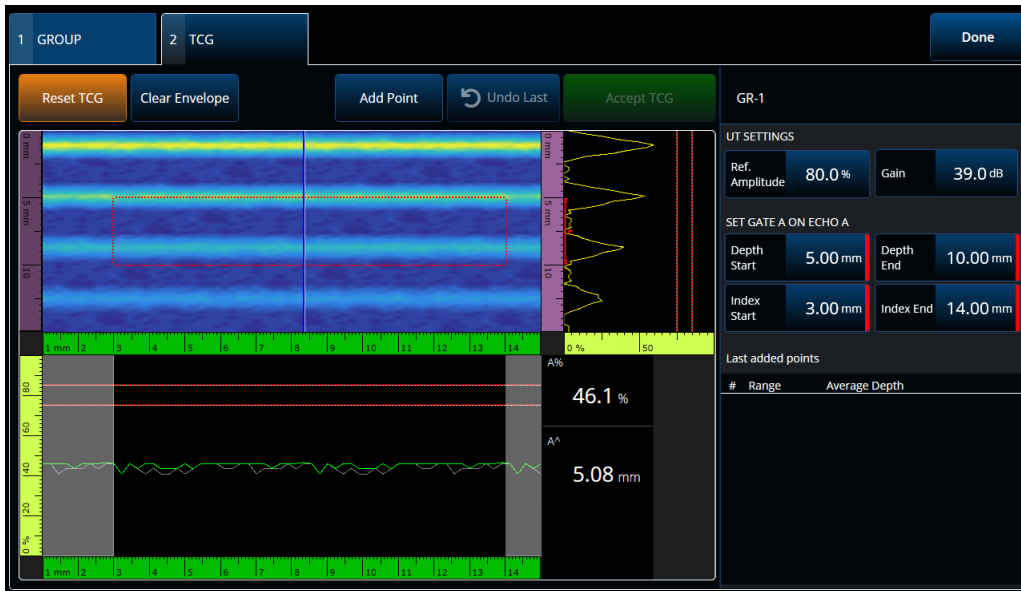
Opcja	Opis
Reset DAC	Umożliwia zresetowanie krzywej DAC. Wskaźnik DAC u góry ekranu zniknie.
Clear Envelope	Umożliwia skasowanie obwiedni skanu A.
Add Point	Po ręcznym zeskanowaniu obiektu odniesienia z użyciem wszystkich reguł ogniskowania wybranie opcji Add Point spowoduje dodanie punktu DAC dla każdej reguły ogniskowania. Punkt zostanie utworzony na pozycji z maksymalnym echem w bramce (patrz Rysunek 4-7 na stronie 192).
Undo Last	Usuwa ostatni dodany punkt DAC.
Accept DAC	Powoduje zaakceptowanie i zapisanie kalibracji korekcji DAC. Wskaźnik DAC u góry ekranu przyjmie kolor zielony.

Tabela 78 Opcje na karcie DAC (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
UT Settings	<p>A-Scan Start: początek digitalizowanego zakresu kalibracji.</p> <p>A-Scan Range: długość digitalizowanego zakresu kalibracji.</p> <p>Ref. Amplitude: poziom odniesienia. Ta amplituda będzie poziomem punktu odniesienia, a pierwszy punkt korekcji DAC ustawia się na tę amplitudę za pomocą przycisku Auto XX %.</p> <p>Gain: wzmocnienie, które można wyregulować ręcznie lub ustawić za pomocą przycisku Auto XX %.</p>
Gate A	<p>Sygnał musi znajdować się w bramce, aby można było użyć funkcji Add Points.</p> <p>Start: początek bramki względem początku układu.</p> <p>Width: szerokość bramki.</p>
Reference Point Position	<p>Pozycja początku układu współrzędnych krzywej DAC. Pola Reference Point Position można użyć do wyregulowania początkowego nachylenia krzywej DAC. Punkt DAC nie może znajdować się przed pozycją odniesienia. Domyślnie odniesienie jest ustawione na 0.</p>
Last Added Points	<p>Lista dodanych punktów DAC. Lista jest aktywna, zatem zostaje wyczyszczona po wyjściu z tej karty i powrocie do niej. Tabela zawiera 2 kolumny: # (identyfikator) i Depth (głębokość, na jakiej znajduje się punkt DAC).</p>

TCG TFM

W przypadku metody Delay-And-Sum TFM użytkownicy mogą ustawić TCG (nie ma ono zastosowania w metodzie Phase-Coherence Imaging).



Rysunek 4-7 Interfejs TCG TFM

Tabela 79 Opcje TCG TFM

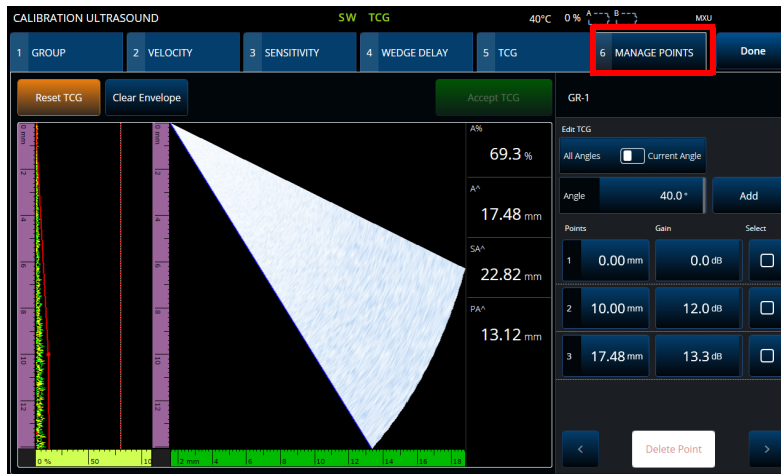
Opcja	Opis
Ref. Amplitude (Amplituda odniesienia)	Definiuje poziom amplitudy kalibracji.
Gain (Wzmocnienie)	Umożliwia ustawienie początkowego wzmocnienia przed rozpoczęciem kalibracji.
Depth Start/Index Start/Depth End/Index End (Początek głębokości / Początek indeksu / Koniec głębokości / Koniec indeksu)	Służą do ustawienia bramki. Reflektor odniesienia musi przejść przez bramkę w celu zarejestrowania maksymalnej amplitudy na każdej pozycji.

Tabela 79 Opcje TCG TFM (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Reset TCG (Resetuj TCG)	Umożliwia zresetowanie TCG. Wskaźnik TCG u góry ekranu zniknie.
Clear Envelope (Usuń obwiednię)	Umożliwia skasowanie obwiedni skanu A.
Add Point (Dodaj punkt)	Dodaje punkt TCG na maksymalnym sygnale obwiedni w bramce.
Undo Last (Usuń ostatni)	Usuwa ostatni dodany punkt TCG.
Accept TCG (Akceptuj TCG)	Powoduje zaakceptowanie i zapisanie kalibracji TCG. Wskaźnik TCG u góry ekranu zmieni kolor na zielony.

4.4 Manage Points (Zarządzanie punktami)

Karta **Manage Points** (Rysunek 4-8 na stronie 194 i Tabela 80 na stronie 194) umożliwia weryfikowanie wartości punktów TCG (lub DAC) i do ręcznego tworzenia lub edytowania punktów TCG (lub DAC) z pominięciem kreatora kalibracji.



Rysunek 4-8 Calibration > Manage Points

Tabela 80 Opcje na karcie Manage Points

Opcja	Opis
Reset Calibration (Resetuj kalibrację)	Umożliwia zresetowanie kalibracji TCG. Wskaźnik kalibracji TCG (lub DAC) zniknie.
Clear Envelope (Usuń obwiednię)	Kasuje obwiednię na widoku z dołu. Zielona linia znika.
Accept Calibration (Akceptuj kalibrację)	Powoduje zaakceptowanie i zapisanie kalibracji TCG (lub DAC). Wskaźnik TCG (lub DAC) przyjmie kolor zielony.
Edit Points (Edytuj punkty)	Aby tworzyć lub edytować punkty TCG tylko dla wybranej wartości kąta Angle (Kąt) (lub apertury VPA), użyj opcji Current Angle (Bieżący kąt). Aby zastosować punkty TCG do wszystkich reguł ogniskowania naraz, użyj opcji All Angles/VPA (Wszystkie kąty/VPA).

Tabela 80 Opcje na karcie Manage Points (ciąg dalszy)

Opcja	Opis
Angle (PA) (Kąt (PA))	W przypadku korzystania z opcji Current (Bieżący) wybierz kąt (VPA), na którym będzie modyfikowany punkt TCG. Ta opcja decyduje także o tym, który skan A będzie widoczny w układzie.
Add (Dodaj)	Służy do dodawania punktu TCG (lub DAC).
Points (Punkty)	Służy do ustawiania pozycji na osi ultradźwięków.
Gain (TCG) (Wzmocnienie (TCG))	Służy do ustawiania wzmocnienia w punkcie.
Amplitude (Amplituda)	Służy do ustawiania amplitudy krzywej DAC w danej pozycji.
Select (Wybierz)	Służy do wybierania punktu. Można następnie usunąć punkt, stukając opcję Delete Point (Usuń punkt) .
A %	Amplituda szczytowa sygnału wykrytego w bramce A.
A^	Głębokość reflektora wewnątrz części, przy której uzyskuje się wskazanie wykrywane w bramce A.
PA^	Odległość na powierzchni części pomiędzy czołem klina (lub głowicy) a wskazaniem wykrytym w bramce A.
SA^	Droga wiązki akustycznej od punktu wejścia do części do wskazania wykrytego w bramce A.
Done (Gotowe)	Wybierz opcję Accept Calibration (Akceptuj kalibrację) , aby zapisać ustawienia na karcie Manage Points, a następnie wybierz opcję Done (Gotowe) .

4.5 Kalibracja DGS

Metoda odległość-wzmocnienie-rozmiar (DGS) jest stosowana w przypadku wymiarowania reflektorów na podstawie obliczonej krzywej DGS dla danej głowicy, materiału i znanego rozmiaru reflektora.

Główna krzywa DGS przedstawia amplitudę sygnału równorzędnego reflektora z otworem płaskodennym (FBH) o określonym rozmiarze. Metoda DGS wymaga tylko jednego reflektora odniesienia, by możliwe było utworzenie krzywej DGS do wymiarowania defektów. Istotnie odróżnia ją to od metod DAC i TCG, które do utworzenia krzywej wymiarowania defektów wymagają pomiaru wielu reprezentatywnych defektów na różnych głębokościach w części.

Wszystkie dane potrzebne do wyznaczenia krzywej DGS/AVG uzyskiwane są z informacji o głowicy i klinie. Za pomocą kreatora kalibracji DGS można szybko przygotować się do oceny wielkości defektów.

Aby przeprowadzić kalibrację DGS

1. Wybierz kolejno opcje **Menu > Plan & Calibrate > Calibration Tools**.
2. Na karcie **Group** wybierz żadaną grupę, a następnie kliknij przycisk **DGS**.
3. Wybierz kartę **DGS**.
4. W obszarze **Select Reflector** wybierz typ reflektora odniesienia, który ma być używany do wyznaczenia krzywej DGS: **SDH**, **FBH**, **K1 IIW** albo **K2 DSC**. (W przypadku wybrania typu **SDH** lub **FBH** należy podać średnicę otworu).
5. W obszarze **Set Curves Level** wykonaj następujące czynności:
 - a) Wybierz opcję **Reg. Level** i wprowadź poziom rejestracyjny. Ta wartość zwykle równa się wielkości defektu, która jest krytyczna w danym zastosowaniu.
 - b) Wybierz opcję **Delta Vt**, aby ustawić tłumienie różnic sprzężenia wynikających z różnego stanu powierzchni bloku kalibracyjnego i badanej części.
 - c) Wybierz opcję **Warning Curves**, a następnie wprowadź wartość przesunięcia krzywej ostrzegawczej (dB) względem głównej krzywej DGS. Można dodać maksymalnie trzy krzywe ostrzegawcze.
6. W obszarze **Set Attenuations** wykonaj następujące czynności:
 - a) Wybierz opcję **Cal. Block Att.**, aby określić tłumienie (dB/mm) dla materiału bloku kalibracyjnego.
 - b) Wybierz opcję **Specimen Att.**, aby określić tłumienie (dB/mm) w materiale badanej części.
7. Ten krok można pominąć, jeśli czułość została już wyregulowana. W polu **Set Gate A on Echo A** ustaw bramkę na reflektorze odniesienia, a następnie wybierz opcję **Auto XX%**.
8. Skanując nad reflektorem odniesienia zbuduj obwiednię na skanie A, a następnie wybierz opcję **Calculate DGS**.

4.6 TOFD Calibration

W tej sekcji objaśniono sposób kalibrowania grupy TOFD.

4.6.1 WD & PCS

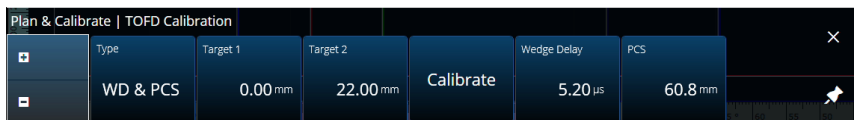
Na karcie **TOFD Calibration** można skonfigurować grupę TOFD, tak aby odczyty z kursora były przeliczane na głębokość, a nie na czas. Zwykle robi się to podczas analizy, ale można to zrobić również wcześniej. Kalibracja TOFD jest uproszczonym procesem wykonywanym poza kreatorem kalibracji. Aby uzyskać dostęp do opcji **TOFD Calibration**, wybierz kolejno **Plan & Calibrate > TOFD Calibration** (Rysunek 4-9 na stronie 197 i Tabela 81 na stronie 198).

Proces **TOFD Calibration** umożliwia skalibrowanie:

- opóźnień **Wedge Delay** i **PCS** (przy założeniu stałej prędkości);
- opóźnień **Wedge Delay** (przy założeniu, że wartości **PCS** i **Velocity** są prawidłowe).
- opóźnień **Wedge Delay** i prędkości **Velocity** (w tym wariancie opóźnienie klina jest kalibrowane, a prędkość jest weryfikowana. Ta kalibracja nie dotyczy prędkości).

Aby przeprowadzić kalibrację TOFD

1. Wybierz typ kalibracji (Rysunek 4-9 na stronie 197 i Tabela 81 na stronie 198).
2. Zdefiniuj głębokości celów. Dla kalibracji **Vel & WD** i **WD & PCS** zwykle cel 1= 0 (głębokość 0, ponieważ fala jest poprzeczna), a cel 2 to grubość materiału. W przypadku kalibracji samego opóźnienia **WD**: użyj dowolnego znanego odniesienia.
3. Ustaw **kursor odniesienia** na pierwszej głębokości docelowej (fali bocznej lub innej), a **kursor pomiarowy** na drugiej głębokości docelowej (echa od tylnej ściany lub innej).
4. Wybierz opcję **Calibrate**.



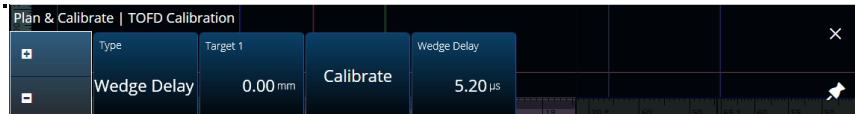
Rysunek 4-9 TOFD Calibration – WD & PCS

Tabela 81 TOFD Calibration – opcje typu WD & PCS

Opcja	Opis
Type: WD & PCS (Typ: opóźnienie klina i PCS)	Opóźnienie klina i rozstaw środków głowic: służy do kalibrowania, za pomocą jednego kreatora, zarówno opóźnienia rozchodzenia się fal dźwiękowych w klinie, jak i odległości między punktami wyjścia z dwóch głowic. Aby kalibracja była dokładna, użyj prawidłowej prędkości.
Target 1 (Cel 1)	Służy do ustawiania nominalnej głębokości pierwszego celu (można użyć wartości 0, aby mierzyć falę poprzeczną na powierzchni).
Target 2 (Cel 2)	Służy do ustawiania nominalnej głębokości drugiego celu.
Calibrate (Kalibruj)	Przed wybraniem opcji Calibrate (Kalibruj) upewnij się, że oba kursory są ustawione na echach odpowiadających celom. Gdy oba kursory są prawidłowo ustawione, funkcja Calibrate (Kalibruj) spowoduje dostosowanie wartości Wedge Delay (Opóźnienie klina) i PCS .
Wedge Delay (Opóźnienie klina)	Umożliwia ustawienie opóźnienia wynikającego z rozchodzenia się fal dźwiękowych w klinie. Ta wartość jest modyfikowana automatycznie po wybraniu opcji Calibrate (Kalibruj) .
PCS	Służy do ustawiania rozstawu środków głowic (PCS). Jest to odległość między punktami wyjścia dwóch głowic (dostępna tylko w przypadku grupy TOFD). Ta wartość jest modyfikowana automatycznie po wybraniu opcji Calibrate (Kalibruj) .

4.6.2 Wedge Delay (Opóźnienie klina)

Wybierz typ kalibracji **Wedge Delay** dla grupy TOFD, aby skalibrować tylko opóźnienie klina. Aby zmodyfikować opcje **Type (Wedge Delay)**, **Target 1**, **Calibrate** i **Wedge Delay**, wybierz kolejno **Plan & Calibrate > TOFD Calibration** (Rysunek 4-10 na stronie 199 i Tabela 82 na stronie 199).



Rysunek 4-10 TOFD Calibration – Wedge Delay

Tabela 82 TOFD Calibration – opcje typu Wedge Delay

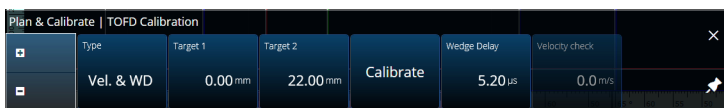
Opcja	Opis
Type: Wedge Delay (Typ: opóźnienie klina)	Umożliwia skalibrowanie opóźnienia wynikającego z rozchodzenia się fal dźwiękowych w klinie. Aby kalibracja była dokładna, rozstaw między środkami głowic i prędkość muszą być prawidłowe.
Target 1 (Cel 1)	Służy do ustawiania nominalnej głębokości pierwszego celu (można użyć wartości 0, aby mierzyć falę poprzeczną na powierzchni).
Calibrate (Kalibruj)	Przed wybraniem opcji Calibrate (Kalibruj) upewnij się, że kursor odniesienia jest ustawiony na echu odpowiadającym celowi. Gdy kursor jest ustawiony prawidłowo, funkcja Calibrate (Kalibruj) dostosuje opóźnienie Wedge Delay (Opóźnienie klina) .
Wedge Delay (Opóźnienie klina)	Umożliwia ustawienie opóźnienia wynikającego z rozchodzenia się fal dźwiękowych w klinie. Ta wartość jest modyfikowana automatycznie po wybraniu opcji Calibrate (Kalibruj) .

4.6.3 Kalibracja enkodera

Kalibrację enkodera omówiono w sekcji „Inspection (Inspekcja)” na stronie 77

4.6.4 Prędkość i opóźnienie klina

Aby zmodyfikować opcje **Type (Vel. & WD)**, **Target 1**, **Target 2**, **Calibrate**, **Wedge Delay** i **Velocity**, wybierz kolejno **Plan & Calibrate > TOFD Calibration** (Rysunek 4-11 na stronie 200 i Tabela 83 na stronie 200).



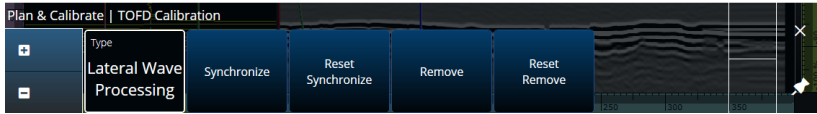
Rysunek 4-11 TOFD Calibration – prędkość i klin

Tabela 83 Plan & Calibrate – opcje prędkości i klina

Opcja	Opis
Type: Vel. & WD (Typ: prędkość i opóźnienie klina)	Prędkość i opóźnienie klina: służy do kalibrowania opóźnienia wynikającego z rozchodzenia się fal dźwiękowych w klinie.
Target 1 (Cel 1)	Służy do ustawiania nominalnej głębokości pierwszego celu (można użyć wartości 0, aby mierzyć falę poprzeczną na powierzchni).
Target 2 (Cel 2)	Służy do ustawiania odległości (wyrażonej w mm lub calach) drugiego celu używanego do kalibracji.
Calibrate (Kalibruj)	Służy do ustawienia celu Target 1 (Cel 1) i zaakceptowania kalibracji.
Wedge Delay (Opóźnienie klina)	Umożliwia skalibrowanie opóźnienia wynikającego z rozchodzenia się fal dźwiękowych w klinie. Ta wartość jest ustawiana automatycznie po wybraniu opcji Calibrate (Kalibruj) .
Velocity Check (Kontrola prędkości)	Po potwierdzeniu kalibracji wyświetla prędkość rozchodzenia się fali dźwiękowej w materiale badanej części.

4.6.5 Lateral Wave Processing (Przetwarzanie fali poprzecznej)

Opcja Lateral Wave Processing, dostępna wyłącznie w trybie analizy (w oprogramowaniu MXU i OmniPC), umożliwi synchronizację sekcji fali poprzecznej i usunięcie tej fali w określonym przedziale. Aby uzyskać dostęp do tej opcji, wybierz kolejno **Plan & Calibrate > TOFD Calibration** (Rysunek 4-12 na stronie 201 i Tabela 84 na stronie 201).



Rysunek 4-12 TOFD Calibration – Lateral Wave Processing

Tabela 84 Plan & Calibrate – opcje Lateral Wave Processing

Opcja	Opis
Lateral Wave Processing (Przetwarzanie fali poprzecznej)	Wybierz ten typ, aby użyć funkcji synchronizacji i usuwania fali poprzecznej.
Synchronize (Synchronizuj)	<p>Synchronizuje skan B w trybie TOFD, ponownie wyrównując wybrany obszar w celu zwiększenia czytelności. Strefa do zsynchronizowania jest wyznaczana przez kursory na osi skanowania i przez bramkę A na osi ultradźwięków. Przed wybraniem opcji Synchronize (Synchronizuj) wykonaj następujące czynności:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1- Za pomocą kursorów odniesienia i pomiarowego na osi skanowania skanu B zdefiniuj szerokość sekcji do zsynchronizowania. 2- Wybierz referencyjny skan A przy użyciu kursora danych. Skanem referencyjnym jest na ogół czysty skan A. Ten skan A musi mieścić się w strefie wyznaczonej przez cursor odniesienia i cursor pomiarowy. 3- Upewnij się, że bramka A jest aktywna. 4- Ustaw bramkę A wokół fali poprzecznej. Bramka powinna znajdować się wystarczająco blisko sygnału, ale musi obejmować falę poprzeczną wszystkich skanów A wewnątrz strefy. 5- Wybierz opcję Synchronize (Synchronizuj). <p>Można niezależnie synchronizować wiele stref. Powtórz kroki od 1 do 5, wykorzystując inną strefę.</p>

Tabela 84 Plan & Calibrate – opcje Lateral Wave Processing (ciąg dalszy)


Opcja	Opis
Reset Synchronizacji (Resetuj synchronizację)	Resetuje synchronizację skanów A mieszczących się w obrębie kursorów odniesienia i pomiarowego na osi skanowania. Aby zresetować całą synchronizację, umieść te kursory na początku i końcu pełnego skanu B.
Remove (Usuń)	<p>Usuwa falę poprzeczną z sygnału w celu ułatwienia wykrycia defektów znajdujących się blisko powierzchni. Usunięcie obejmuje strefę zdefiniowaną przez kursor odniesienia i kursor pomiarowy na osi skanowania. Można zdefiniować wiele sekcji usuniętej fali poprzecznej. Aby użyć opcji Remove (Usuń):</p> <ol style="list-style-type: none"> Wykonaj poniższe czynności, aby zsynchronizować falę poprzeczną. Proces Lateral Wave Removal (Usuwanie fali poprzecznej) można przeprowadzić wyłącznie na danych, które zostały wcześniej zsynchronizowane. Za pomocą kursorów odniesienia i pomiarowego na osi skanowania skanu B zdefiniuj szerokość sekcji do usunięcia. Wybierz referencyjny skan A przy użyciu kursora danych. Skanem referencyjnym jest na ogół czysty skan A. Ten skan A musi mieścić się w strefie wyznaczonej przez kursor odniesienia i kursor pomiarowy. Wybierz opcję Remove (Usuń).
Reset Remove (Cofnij usunięcie)	Przywraca sygnał skanów A mieszczący się w obrębie kursorów odniesienia i pomiarowego na osi skanowania.

NOTATKA

Aby użyć funkcji **Lateral Wave Processing**, konieczne jest aktywowanie bramki A. Bramka może być jednocześnie aktywna i ukryta, jeśli wyświetlanie jej nie jest wygodne. Wyłącz opcję bramki w obszarze **View**, aby wyłączyć wyświetlanie bramki, pozostawiając ją jednocześnie aktywną w celu synchronizacji.

5. Inspekcja

Oprogramowanie OmniScan MXU ma intuicyjny interfejs użytkownika: można zapoznać się z jego działaniem, poruszając się po interfejsie i testując różne funkcje i przyciski. Więcej szczegółowych informacji zawiera sekcja „Interfejs oprogramowania OmniScan” na stronie 27.


Podstawowe parametry inspekcji są dostępne w podmenu  **UT Settings > General** (patrz „UT Settings (Ustawienia UT)” na stronie 46).

5.1 Ustawianie wzmocnienia referencyjnego

Wzmocnienie referencyjne **Auto (80%)**

Sugerowane domyślne wzmocnienie referencyjne można wybrać, stukając obszar **Gain** na ekranie, a następnie wybierając opcję **Auto (80%)**. To ustawienie dostosowuje wzmocnienie w taki sposób, by sygnał reflektora w bramce A osiągał poziom odniesienia równy 80% całej wysokości ekranu. Przed użyciem opcji **Auto (80%)** należy odpowiednio ustawić bramkę A.

NOTATKA

Domyślna amplituda odniesienia to 80%. Aby zmodyfikować tę wartość, wybierz opcję  **UT Settings > Advanced > Ref. Amplitude**, a następnie wprowadź nową wartość odniesienia.

Aby ustawić wzmocnienie referencyjne

- ◆ Wybierz ustawienie **UT Settings > Advanced > Reference dB > ON**, aby aktywować wzmocnienie referencyjne.

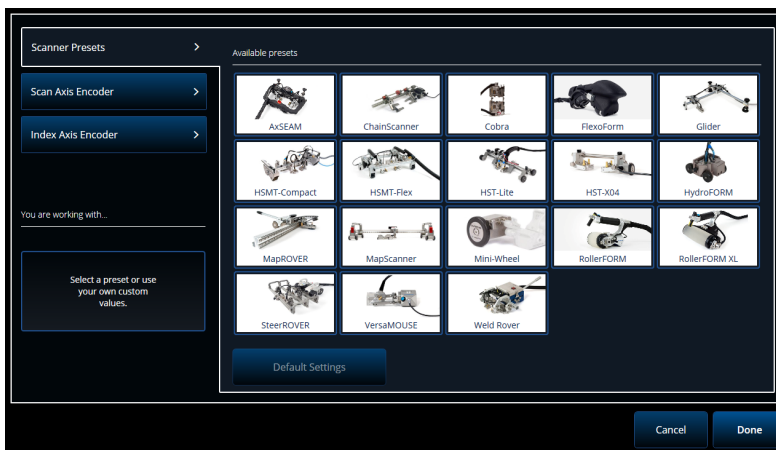
5.2 Przygotowanie do inspekcji z użyciem enkodera

WAŻNE

Przed przygotowaniem oprogramowania do inspekcji z użyciem enkoderów należy prawidłowo podłączyć enkoder X lub XY do złącza we/wy.

Aby przygotować oprogramowanie do inspekcji z użyciem enkodera

1. Na liście **Scan > Inspection > Type** wybierz typ skanu, który ma być używany do badania części.
2. Wybierz opcję **Scan > Inspection > Encoders**, aby otworzyć ekran konfigurowania enkoderów, a następnie ustaw parametry enkoderów zgodnie ze swoją specyfikacją (Rysunek 5-1 na stronie 204). Można użyć predefiniowanych ustawień skanera lub edytować parametry osi za pośrednictwem tego menu.



Rysunek 5-1 Lista wyboru Scanner Presets

3. W razie potrzeby skalibruj enkoder za pomocą narzędzia **Encoder Calibration** dostępnego po prawej stronie ekranu ustawień enkodera.
4. Zdefiniuj obszar inspekcji i rozdzielczość w menu **Scan > Area**.

5. Gdy wszystko będzie gotowe do rozpoczęcia skanowania, naciśnij klawisz odtwarzania (▶).

5.3 Konfigurowanie tabeli wskazań

Tabela wskazań zawiera szczegółowe informacje o reflektorach wykrytych i zarejestrowanych podczas inspekcji. Te informacje są podstawą do utworzenia raportu z inspekcji.

Aby skonfigurować tabelę wskazań

1. Dodaj wskazanie do tabeli, ustawiając układ i kursory na wskazaniu (w trybie analizy), a następnie stukając opcję **Add Indication** (Rysunek 5-2 na stronie 205, po lewej stronie). Powtórz tę czynność dla każdego wskazania, które chcesz dodać.



Rysunek 5-2 Okno Indication Table Manager

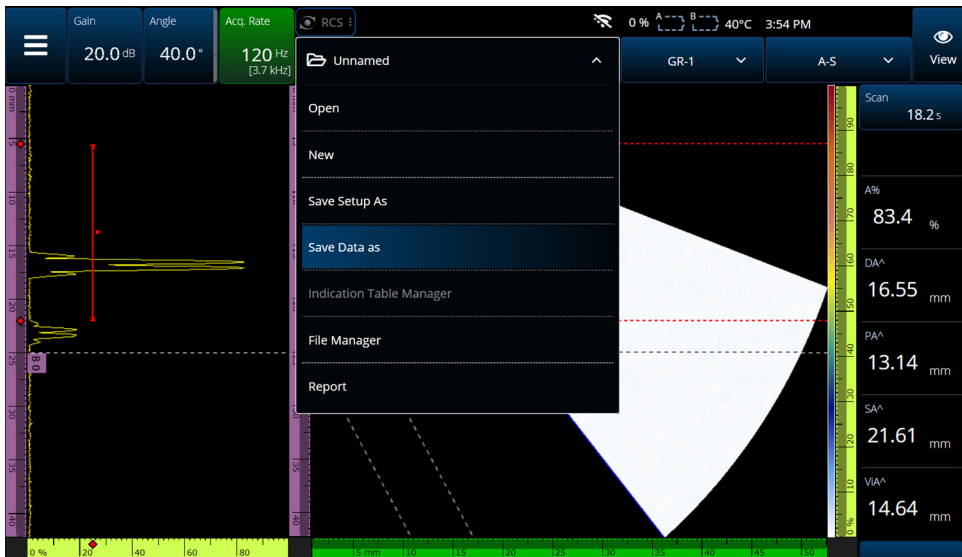
2. Stuknij kolejno opcje **File > Indication Table Manager**, aby otworzyć tabelę wskazań (Rysunek 5-2 na stronie 205 po prawej stronie i Tabela 85 na stronie 206).
3. Można przeglądać wskazania na liście i w razie potrzeby dodawać numery referencyjne i komentarze oraz usuwać wskazania.

Tabela 85 Opcje w oknie Indication Table Manager

Numer elementu	Opis
1	Numer referencyjny
2	Komentarze
3	Usuwanie
4	Elementy sterujące do przewijania

6. Zarządzanie plikami, głowicami, klinami i raportami







Ustawienia inspekcji i dane z inspekcji są przechowywane i organizowane w plikach oraz prezentowane w raportach. Można użyć menu **File**, aby uzyskać dostęp do wielu parametrów plików, narzędzia **Report** i okna **File Manager** (Rysunek 6-1 na stronie 207).

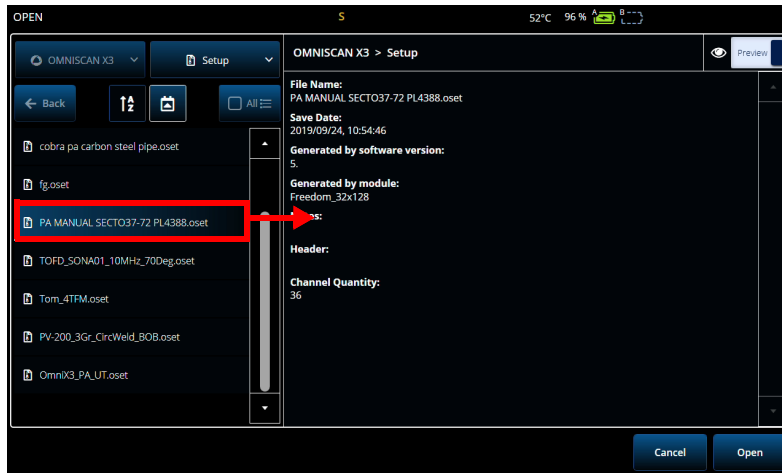


Rysunek 6-1 Menu plików

6.1 Zapisywanie, nazywanie i otwieranie plików

Zaleca się regularne zapisywanie plików ustawień i danych, aby nie doszło do przypadkowej utraty danych.

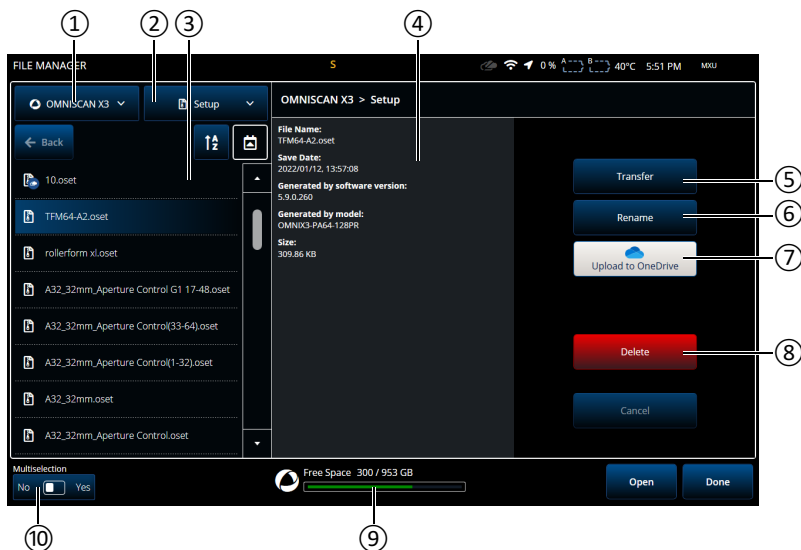
- Aby zapisać plik ustawień, wybierz opcję **Save Setup As** w menu  **File** (Rysunek 6-1 na stronie 207).
- Aby nadać nazwę plikowi danych, wybierz opcję **Save Data As** w menu  **File**. Następnie plik można zapisać, naciskając klawisz zapisu () , który znajduje się bezpośrednio nad klawiszem zasilania (). Każda z tych opcji spowoduje otwarcie monitu o zapisanie pliku. Wprowadź w polu podstawę nazwy pliku. Aby zapisać plik dokładnie pod tą nazwą, wybierz ustawienie **File Increment=None**. Jeśli chcesz dodać numer lub znacznik czasu po podstawie nazwy pliku, wybierz odpowiednią opcję. Ostateczna nazwa pliku jest widoczna w polu **Preview**. Ponadto w przypadku wybrania ustawienia File increment innego niż None można anulować zaznaczenie pola wyboru **Prompt every time**, aby przyrostek nazwy był zwiększany automatycznie przy każdym zapisie, bez wyświetlania tego monitu po każdym naciśnięciu przycisku zapisu ().
- Aby otworzyć plik, wybierz opcję **Open** w menu  **File** (Rysunek 6-1 na stronie 207), a następnie wybierz katalog zawierający plik. Można otworzyć plik ustawień lub danych, wybierając odpowiedni typ pliku. Można także uporządkować pliki alfabetycznie lub według dat, używając ikony **Filter**, a także wyświetlić podgląd wybranego pliku (Rysunek 6-2 na stronie 209).



Rysunek 6-2 Menu otwierania

6.2 Korzystanie z okna File Manager

Aby uzyskać dostęp do różnych opcji zarządzania plikami, wybierz opcję **File Manager** w menu **File** (Rysunek 6-3 na stronie 210 i Tabela 86 na stronie 210).



Rysunek 6-3 Opcje w oknie File Manager

Tabela 86 Opcje w obszarze File Manager

Numer elementu	Opis
1	Wybór dysku źródłowego: dysku twardego w przyrządzie OmniScan X3, nośnika USB, karty SD.
2	Wybór (poprzez filtrowanie) żadanego typu plików: ustawień, danych, obrazów, raportów itd.
3	Przejsięcie do folderów na wybranym dysku.
4	Informacje o pliku. W trybie wyboru wielokrotnego wyświetlane są wyłącznie nazwy, liczba plików i ich łączny rozmiar.
5	Przenieś wybrane pliki do żądanej lokalizacji.
6	Zmień nazwę wybranego pliku. Opcja niedostępna w trybie wyboru wielokrotnego.

Tabela 86 Opcje w obszarze File Manager (ciąg dalszy)

Numer elementu	Opis
7	Prześlij do usługi OneDrive lub pobierz z usługi OneDrive. Patrz „Korzystanie z usługi OneDrive przy użyciu narzędzia File Manager” na stronie 212.
8	Usuń jeden lub wiele plików.
9	Pozostałe miejsce na wybranym dysku.
10	Aby przenieść lub usunąć wiele plików naraz, włącz opcję Multiselection (Wybór wielu) .

Aby przenieść pliki z dysku zewnętrznego (USB) do jednostki OmniScan X3

1. Podłącz pendrive USB (lub kartę SD) do jednostki.
2. Wybierz nośnik USB jako dysk źródłowy.
3. Wybierz typ plików do przeniesienia: ustawień, danych, palet, nakładek itd. Można przenieść wiele plików naraz, pod warunkiem że są to pliki tego samego typu.
4. Przechodź po folderach i podfolderach, aby znaleźć pliki. Stuknij jeden raz na nazwie folderu, aby przenieść ten folder. Użyj przycisku **Back**, aby przejść wstecz.
5. Stuknij jeden raz plik, który ma zostać przeniesiony, lub włącz wybór wielokrotny i stuknij każdy plik, który ma zostać przeniesiony (spowoduje to zaznaczenie pól wyboru obok danych plików).
6. Stuknij przycisk **Transfer**.
7. Upewnij się, że jako lokalizację docelową wybrano dysk twardy w przyrządzie OmniScan X3, a następnie stuknij opcję **Copy to**.
8. Pliki są teraz dostępne w jednostce. Stuknij przycisk **Done**, aby wyjść z okna File Manager.

Aby przenieść pliki z jednostki OmniScan X3 na dysk zewnętrzny

1. Podłącz pendrive USB (lub kartę SD) do jednostki.
2. Wybierz dysk w przyrządzie OmniScan X3 jako dysk źródłowy.

3. Wybierz typ plików do przeniesienia: ustawień, danych, palet, nakładek itd. Można przenieść wiele plików naraz, pod warunkiem że są to pliki tego samego typu.
4. Stuknij jeden raz plik, który ma zostać przeniesiony, lub włącz wybór wielokrotny i stuknij każdy plik, który ma zostać przeniesiony (spowoduje to zaznaczenie pól wyboru obok danych plików).
5. Stuknij przycisk **Transfer**.
6. Wybierz dysk docelowy (jeśli jest dostępny więcej niż jeden, upewnij się, że wybrany jest właściwy).
7. Stuknij opcję **Copy to**, aby przenieść pliki.
8. Pliki są teraz dostępne na dysku. Znajdują się w folderze *olympus_x3* i są pogrupowane w podfolderach według typów.
9. Stuknij przycisk **Done**, aby wyjść z okna **File Manager**.

Korzystanie z usługi OneDrive przy użyciu narzędzia File Manager

Aby korzystać z usługi OneDrive w celu wymiany plików z chmurą, najpierw konieczne jest podłączenie do Internetu, a następnie zalogowanie do konta usługi OneDrive. Patrz „Connectivity Settings (Ustawienia łączności)” na stronie 103. Wówczas przycisk usługi OneDrive w obszarze File Manager będzie aktywny (Rysunek 6-4 na stronie 214).

Przesyłanie plików do usługi OneDrive

Wybierz pliki, które mają zostać przesłane do usługi OneDrive, a następnie stuknij opcję **Upload to OneDrive**. Pliki zostaną przesłane do folderu OmniScan X3 Series w usłudze OneDrive. Plik zostanie oznaczony zielonym znacznikiem wyboru, wskazującym, że plik znajduje się na dysku twardym przyrzędu OmniScan X3 oraz w chmurze.

Usuwanie plików zsynchronizowanych z usługą OneDrive

Usunięcie pliku znajdującego się wyłącznie na lokalnym dysku twardym oznacza trwałe zniszczenie danego pliku. Jeśli plik został przesłany do usługi OneDrive (jest oznaczony zielonym znacznikiem wyboru), usunięcie go spowoduje zniszczenie wyłącznie kopii lokalnej i zachowanie kopii znajdującej się w chmurze. Obok pliku widoczna będzie ikona chmury, wskazująca, że plik obecnie znajduje się wyłącznie w chmurze.

Nie ma możliwości usunięcia plików, które nie znajdują się w przyrządzie OmniScan X3 (a jedynie w usłudze OneDrive). Do zarządzania plikami w usłudze OneDrive należy użyć komputera.

Pobieranie plików z usługi OneDrive

Każdy plik znajdujący się we właściwym folderze w usłudze OneDrive (pliki danych w folderze Series/Data, pliki konfiguracji w folderze OmniScan X3 Series itd.) będzie widoczny także w obszarze File Manager. Jeśli kopia danego pliku nie znajduje się lokalnie na dysku przyrządu OmniScan X3, obok pliku widoczna jest ikona chmury.

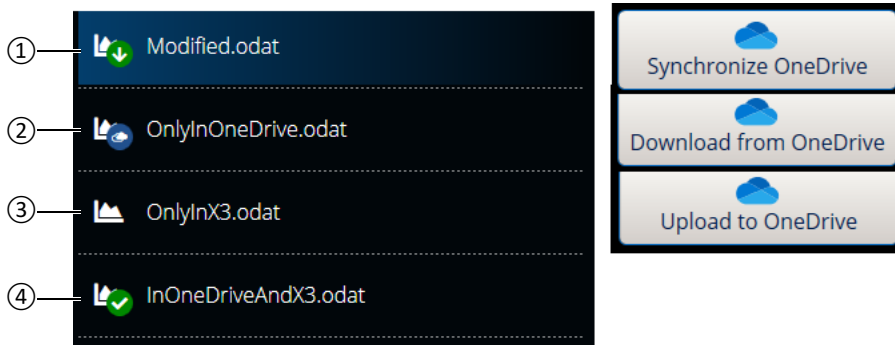
Aby pobrać kopię takiego pliku z usługi OneDrive na przyrząd OmniScan X3, wystarczy stuknąć opcję **Download from OneDrive**. Ikona chmury widoczna obok pliku zmieni się na zielony znacznik wyboru, który oznacza, że kopia danego pliku znajduje się w usłudze OneDrive i w przyrządzie OmniScan X3.

Jeśli do jednego konta usługi OneDrive podłączono wiele przyrządów, wszystkie będą miały dostęp do tych samych plików. Umożliwia to zdalne udostępnianie plików między przyrządami. Jeden z przyrządów przesyła plik do usługi OneDrive, a w pozostałych jest on widoczny w obszarach **File Manager** i istnieje możliwość pobrania kopii lokalnej.

Synchronizacja z usługą OneDrive

Jeśli plik jest zapisany w usłudze OneDrive i lokalnie, ale istnieje nowsza wersja jednego z nich (np. jeśli ustawienia zapisane w usłudze OneDrive zostaną zmodyfikowane w oprogramowaniu MXU), opcja Synchronize OneDrive umożliwia skopiowanie wyłącznie najnowszej kopii zarówno do usługi OneDrive, jak i do przyrządu OmniScan X3. Obok pliku, którego nowsza wersja znajduje się w przyrządzie OmniScan X3, widoczna jest ikona strzałki w górę, natomiast jeśli nowsza wersja pliku jest zapisana w usłudze OneDrive, wyświetlana jest ikona strzałki w dół.

Jeśli plik został uszkodzony lub już nie istnieje, widoczna jest na nim ikona pomarańczowego trójkąta. Aby uzyskać pomoc w kwestii błędu, należy sprawdzić podgląd pliku.

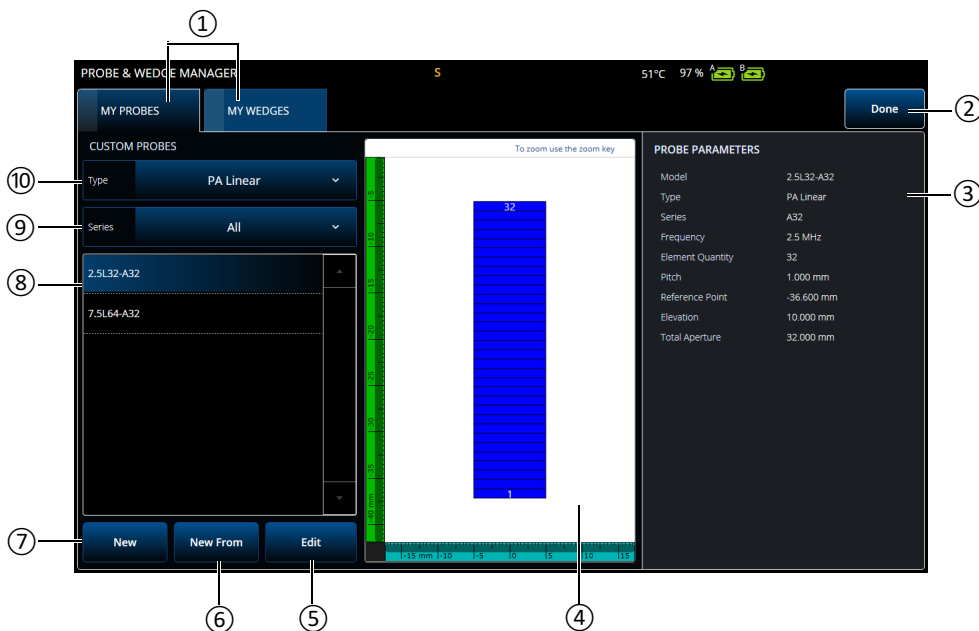


Rysunek 6-4 Możliwe statusy plików w obszarze File Manager

1. Plik znajduje się zarówno w przyrządzie OmniScan X3, jak i usłudze OneDrive, ale jedna z kopii jest nowsza. Zsynchronizuj plik z usługą OneDrive, aby najnowsze kopie znajdowały się w obu lokalizacjach.
2. Plik znajduje się w katalogu usługi OneDrive, ale nie w przyrządzie OmniScan X3. Pobierz go, aby zapisać kopię lokalną.
3. Plik nie został jeszcze zsynchronizowany z usługą OneDrive. Przełącz go do usługi OneDrive, aby przesłać kopię do chmury.
4. Plik o tej samej nazwie i z tą samą datą zapisu znajduje się zarówno w przyrządzie OmniScan X3, jak i w usłudze OneDrive.

6.3 Probe & Wedge Manager (Menedżer głowic i klinów)

Korzystając z okna **Probe & Wedge Manager**, można definiować niestandardowe konfiguracje głowic i klinów, których nie ma na domyślnej liście udostępnianej przez firmę Evident (Rysunek 6-5 na stronie 215 i Tabela 87 na stronie 215).



Rysunek 6-5 Okno Probe & Wedge Manager

Tabela 87 Opcje w oknie Probe & Wedge Manager

Numer elementu	Opis
1	Karty My Probes (Moje głowice) i My Wedges (Moje kliny) .
2	Przycisk Done (Gotowe) umożliwia wyjście z okna Probe & Wedge Manager (Menedżer głowic i klinów) .
3	Sekcja zawierająca podgląd wszystkich parametrów wybranej głowicy lub klina.

Tabela 87 Opcje w oknie Probe & Wedge Manager (ciąg dalszy)

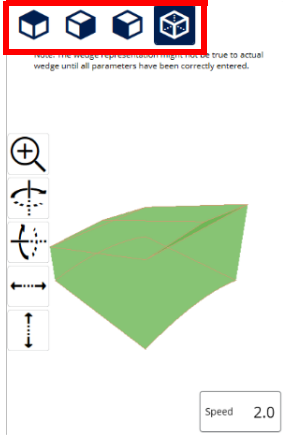
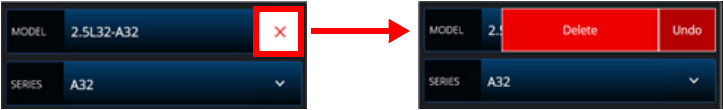
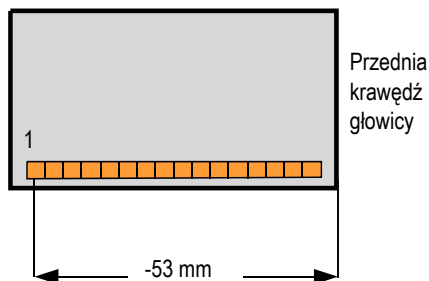
Numer elementu	Opis
4	<p>Sekcja przedstawiająca głowicę lub klin. Wyświetlana jest dwuwymiarowa rekonstrukcja wybranej głowicy lub wybranego klina zgodnie z parametrami definiującymi daną głowicę bądź dany klin. Klina można wyświetlić także w 3D. Wybranie górnych ikon sześcianów w panelu wizualizacji umożliwia zmianę widoku 3D.</p> <p>Ikona sześcianu maksymalnie z prawej umożliwia swobodne obracanie oraz przesuwanie widoku 3D i zawiera więcej opcji. Aby ustawić widok 3D, wybierz dowolną ikonę w widoku, a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie. Do edytowania poszczególnych wybranych parametrów widoku można użyć pokrętła przyrządu OmniScan X3.</p> 
5	<p>Przycisk Edit (Edytuj) umożliwia edytowanie wybranej głowicy lub klina. Uwaga: aby usunąć głowicę lub klin, należy kliknąć kolejno opcję Edit (Edytuj), czerwony znak „X” i przycisk Delete (Usuń).</p> 

Tabela 87 Opcje w oknie Probe & Wedge Manager (ciąg dalszy)

Numer elementu	Opis
6	Przycisk New From (Nowy z) umożliwia utworzenie głowicy lub klina na podstawie istniejącego lub standardowego modelu. Jest to wygodny sposób na utworzenie nowej głowicy/nowego klina i zaoszczędzenie czasu przy wprowadzaniu parametrów.
7	Przycisk New (Nowy) umożliwia utworzenie głowicy lub klina od podstaw.
8	Lista wszystkich dostępnych lokalnie w przyrządzie głowic i klinów. Wybierz dowolną głowicę lub dowolny klin, aby je edytować lub wyświetlić ich parametry.
9	Opcja Series (Seria) umożliwia szybkie przejście do wybranej serii głowic. Można samodzielnie utworzyć serię głowic. Pozwala to uwzględnić głowice innych producentów lub niestandardowe modele zamówione od firmy Evident.
10	Opcja Type (Typ) umożliwia filtrowanie różnych głowic lub klinów. Uwzględniane i wyświetlane są wyłącznie wybrane typy.

6.3.1 Informacje na temat nomenklatury dotyczącej głowic i klinów

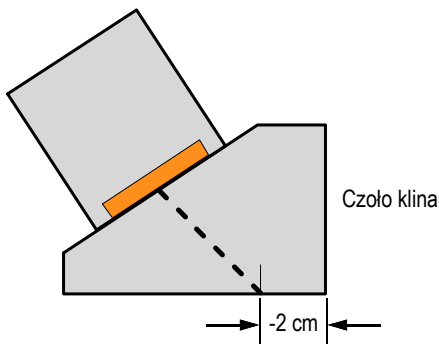
Domyślnie oprogramowanie OmniScan MXU przyjmuje, że punkt odniesienia (**Reference Point**) głowicy phased array (PA) znajduje się na pozycji pierwszego elementu. Aby ustawić punkt odniesienia na przedniej krawędzi głowicy, należy wprowadzić odległość pomiędzy przednią krawędzią głowicy a pozycją pierwszego elementu. Wartość musi być ujemna. Aby nie wystąpiły problemy z głowicą niestandardową, wartość **Reference Point** musi być ujemna, a jej wartość bezwzględna musi spełniać warunek $\text{Reference point} = -1 \times (\text{liczba element\u00f3w}) \times \text{odst\u00e9p element\u00f3w g\u0142owicy}$.



Rysunek 6-6 Pomiar punktu odniesienia głowicy PA

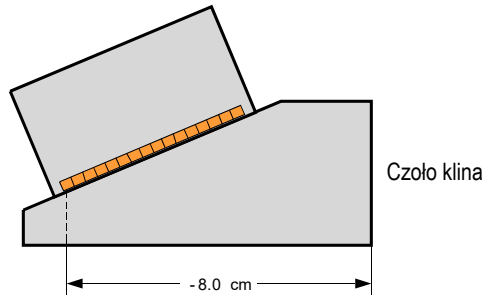
Wartość **Reference Point** obowiązuje tylko w grupie UT. Wyznacza ona punkt odniesienia dla zespołu głowicy i klina, który jest odległością między czołem klina a punktem wyjścia wiązki (Rysunek 6-7 na stronie 218). Punkt wyjścia wiązki jest zazwyczaj oznaczony linią na klinie.

Wartość ta jest ujemna, ponieważ oprogramowanie OmniScan MXU domyślnie jako punkt odniesienia (**Reference Point**) przyjmuje punkt wyjścia wiązki. Aby umieścić punkt odniesienia na przedniej krawędzi klina, należy zmierzyć odległość między przednią krawędzią klina a punktem wyjścia wiązki. Następnie uzyskaną wartość należy odjąć od domyślnego zerowego punktu odniesienia (dotyczy to tylko grupy UT).



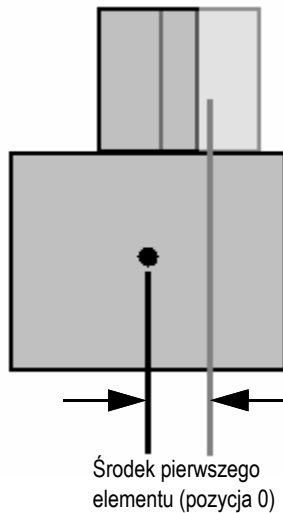
Rysunek 6-7 Pomiar punktu odniesienia klina (UT)

Domyślnie oprogramowanie OmniScan MXU przyjmuje, że punkt przesunięcia pierwotnego (**Primary Offset**) klina do badań phased array (PA) znajduje się na pozycji pierwszego elementu. Aby ustawić ten punkt odniesienia na przedniej krawędzi klina, należy w polu **Primary Offset** wprowadzić odległość pomiędzy przednią krawędzią głowicy a pozycją pierwszego elementu. Wartość musi być ujemna (Rysunek 6-8 na stronie 219).



Rysunek 6-8 Pomiar przesunięcia pierwotnego

Wartość **Secondary offset** równa 0 oznacza, że głowica jest wycentrowana na klinie na osi wtórnej. Jeśli głowica nie jest wyśrodkowana na klinie, wprowadź odpowiednią wartość (Rysunek 6-9 na stronie 220).



Rysunek 6-9 Przesunięcie wtórne

6.3.2 Dodawanie głowicy lub klina

Aby dodać głowicę lub klin

- ◆ Wybierz przycisk **New** lub **New From**. Spowoduje to aktywowanie trybu edycji. Wprowadź wszystkie parametry. Aby wygenerować dokładne przedstawienie graficzne, konieczne jest prawidłowe wprowadzenie wszystkich parametrów.

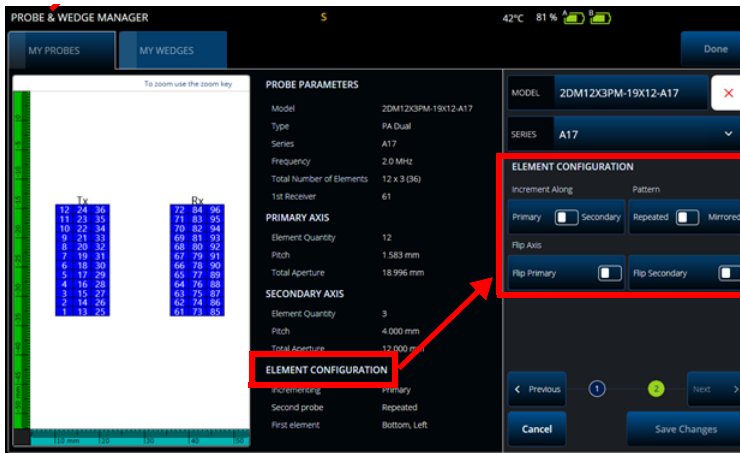
6.3.3 Edytowanie głowicy lub klina

Aby edytować głowicę lub klin

- ◆ Wybierz przycisk **Edit**. Spowoduje to aktywowanie trybu edycji. Aby wygenerować dokładne przedstawienie graficzne, konieczne jest prawidłowe wprowadzenie wszystkich parametrów. Jest to szczególnie ważne w przypadku klinów.
Edytowanie głowicy lub klina ułatwiają wskaźniki wyświetlane w czasie rzeczywistym po lewej stronie. Wybranie wskaźników umożliwia wyświetlenie określonych parametrów. Można wyświetlić wyłącznie zmienne przedstawiające wymiary fizyczne (Rysunek 6-10 na stronie 221 i Rysunek 6-11 na stronie 221).

W przypadku głowic PA widoczny jest numer elementów. Ułatwia to edytowanie parametrów złożonych głowic Dual PA, które mogą zawierać różnorodne schematy instalacji i elementów zależnie od producentów głowic.

Parametry **Element Configuration** służą do edytowania i zatwierdzania konfiguracji elementów, co ułatwia dynamiczna wizualizacja 2D w czasie rzeczywistym (Rysunek 6-12 na stronie 222).




Rysunek 6-12 Zaawansowane parametry głowicy PA Dual – Parametry Element Configuration

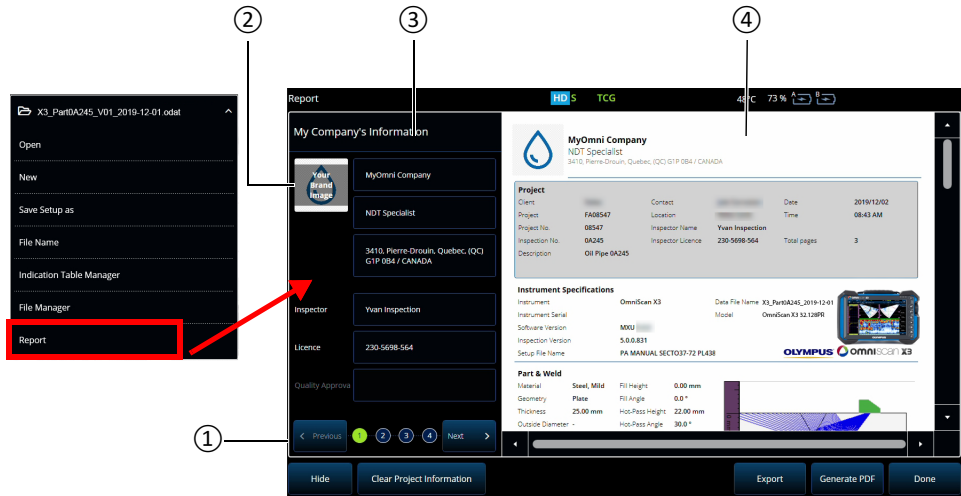
6.3.4 Usuwanie głowicy lub klina

Aby usunąć głowicę lub klin

- ◆ Wybierz głowicę lub klin, a następnie kliknij kolejno opcję **Edit**, czerwony symbol „X” i przycisk **Delete**.

6.4 Raporty

Wybranie opcji **Generate Report** w menu  **File** umożliwi skonfigurowanie i drukowanie raportów przy użyciu okna **Report Manager** (Rysunek 6-13 na stronie 223 i Tabela 88 na stronie 223).



Rysunek 6-13 Okno Report Manager

Tabela 88 Opcje w oknie Report Manager



Numer elementu	Opis
1	Przewijanie przez szereg stron konfiguracji.
2	Możliwość dodania logo firmy lub innych obrazów.
3	W tej sekcji można edytować pola, aby skonfigurować swój raport.
4	Sekcja podglądu raportu

7. Total Focusing Method (TFM)

Możliwe jest skonfigurowanie i używanie grupy TFM w defektoskopie OmniScan X3.

7.1 Konfiguracja reguły TFM

Aby skonfigurować regułę TFM

1. Wybierz kolejno  Menu główne >  **Wizard (Plan & Calibrate)** > **Scan Plan**.
2. Skonfiguruj ustawienia na kartach **Part & Weld** i **Probes & Wedges**.
3. Na karcie **Groups** wybierz opcję **Law Config.** > **TFM** i dokończ żadaną konfigurację reguły TFM (Rysunek 7-1 na stronie 226).



Rysunek 7-1 TFM na karcie Groups

7.2 Mapa wpływu akustycznego (AIM)

Narzędzie do modelowania mapy wpływu akustycznego (AIM) może pomóc w dobraniu właściwego trybu propagacji (lub zestawu fal) do rodzaju defektu. W defektoskopie OmniScan X3 można wykorzystać to narzędzie do utworzenia modelu odzwierciedlającego mapę amplitudy w materiale. Każdy piksel mapy AIM reprezentuje teoretyczną amplitudę, którą można byłoby uzyskać, gdyby reflektor znajdował się w tym właśnie punkcie. Kolory stosowane na mapie odzwierciedlają konkretne przedziały o szerokości 3 dB.

Na przykład kolor czerwony oznacza, że odpowiedź ultradźwiękowa jest bardzo dobra i różni się o 0 do -3 dB od amplitudy maksymalnej. Kolor pomarańczowy oznacza przedział od -3 dB do -6 dB, żółty — od -6 dB do -9 dB itd. Maksymalną amplitudę dla każdej mapy określa się poprzez wartość **Sensitivity Index**. Odzwierciedla ona maksymalne ciśnienie akustyczne na obecnie wybranej mapie AIM (tj. piksel najwyższej amplitudy). Dzięki temu łatwiej jest wybrać między dwoma trybami propagacji, przy czym zazwyczaj tryb o najwyższym indeksie czułości powinien mieć lepszy stosunek SNR na określonym defekcie odniesienia. Konfigurując model AIM, można wybrać defekt typu **Spherical** (wolumetryczny), taki jak porowatość, albo **Planar**, taki jak pęknięcie (Rysunek 7-2 na stronie 227).

Po zmianie typu defektu model AIM jest automatycznie aktualizowany, tak by odzwierciedlał przewidywaną amplitudę odpowiedzi takiego defektu na wybrany zestaw fal (tryb propagacji). Pomoże to wybrać zestaw fal najlepiej dopasowany do potrzeb konkretnej inspekcji.



Rysunek 7-2 Narzędzie mapy wpływu akustycznego (AIM)

7.3 TFM Settings (Ustawienia TFM)

Po wyjściu z menu kreatora **Scan Plan** (krok 1. na stronie 225) opcja TFM Settings zastępuje opcję **UT Settings** w obszarze **Main menu > TFM Settings**. Rysunek 7-3 na stronie 227 przedstawia parametry z grupy **Advanced** w obszarze **TFM Settings**.



Aby zmienić rozdzielczość obrazu TFM, należy zmienić wartość **Resolution**.

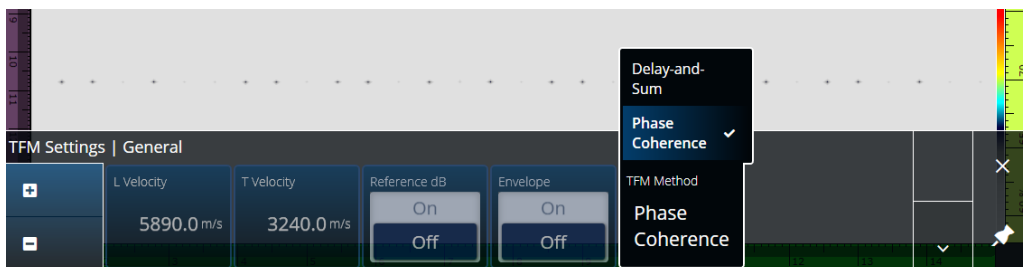
Rysunek 7-3 TFM Settings > parametry Advanced

Więcej informacji o ustawieniach TFM zawiera sekcja „TFM Settings (Ustawienia TFM)” na stronie 58.

7.4 Phase Coherence Imaging (PCI)

Ta metoda jest dostępna wyłącznie w modelu OmniScan X3 64. W metodzie PCI wykorzystywany jest algorytm podobny do standardowej metody TFM, ale zamiast sumowania elementarnych skanów A amplitudy dodawana jest faza tych elementarnych skanów A z odpowiadającymi im opóźnieniami w każdym pikselu. Zamiast wartości amplitudy w każdym pikselu otrzymywana jest wartość spójności. Na ogół materiał bazowy bez defektów i długie płaskie reflektory charakteryzują się niską spójnością. Wysoki współczynnik spójności jest natomiast typowy dla narożników, końcówek i niewielkich reflektorów.

Aby przełączyć między metodą Phase Coherence Imaging a standardową metodą Delay-And-Sum, należy stuknąć kolejno opcje **Menu > TFM Settings > General > TFM Method**.



Rysunek 7-4 TFM Settings – PCI

Podobnie jak funkcja Envelope metoda PCI jest stosowana we wszystkich grupach TFM jednocześnie.

Podczas inspekcji PCI można używać prawie wszystkich ustawień z TFM: Filters, Voltage, Sparse i Resolution. Jednak Tabela 89 na stronie 229 zawiera listę funkcji, które zostały zmodyfikowane.

Tabela 89 Zmodyfikowane funkcje

Funkcja	Opis
Gain (Wzmocnienie)	Funkcja Gain jest wyszarzona, ponieważ PCI to technika nieuwzględniająca amplitudy, dlatego dodawanie wzmocnienia nie jest konieczne. Zamiast tego poprzez edytowanie palety kolorów i poziomu zoomu na palecie można zmodyfikować mapę kolorów w celu interpretacji istotnych elementów. Wysycenie sygnału PCI jest także z natury niemożliwe, dlatego nie ma potrzeby odejmowania wzmocnienia w celu usunięcia wysycenia.
Kalibracja TCG TCG Calibration (Kalibracja TCG)	Regulacja TCG na fazę nie jest wymagana. Funkcja TCG definiuje amplitudę odniesienia, ale spójność fazowa nie wymaga wyrównania.
Readings (Odczyty)	Niektóre odczyty zostały zmodyfikowane, by wskazywać wartość „Coherence” zamiast „%” lub „Amplitude”. Ma to na celu przypomnieć użytkownikowi, że TFM w trybie PCI jest wyrażona w postaci spójności fazowej, a nie amplitudy. Odczyt wartości Hardness Depth jest wyświetlany wyłącznie w urządzeniu OmniScan X3 64.

7.5 Plane Wave Imaging (PWI)

Metoda Plane Wave Imaging (PWI) to metoda gromadzenia danych podobna do metody Full Matrix Capture (FMC).

Opiera się ona na emisji fali płaskiej pod różnymi kątami i odbiorze powiązanych elementarnych skanów A.

Opóźnienia do zsumowania są obliczane przy użyciu propagacji fali płaskiej pod każdym kątem i drogi odbioru dla każdego elementu.

Metoda PWI jest dostępna w oprogramowaniu OmniScan X3-64 z następującymi ustawieniami:

- Głowica liniowa
- Płyta lub AOD
- Zestawy fali TT lub LL
- Jedna grupa

8. Analiza przy użyciu oprogramowania OmniPC

W oprogramowaniu OmniPC można analizować pliki danych OmniScan X3. Obecnych jest większość menu oprogramowania MXU. Mimo że wiele pól jest przeznaczonych tylko do odczytu, interfejs użytkownika bardzo przypomina oprogramowanie MXU.

Analizę rozpoczyna się od użycia przycisku **Open** w celu wybrania pliku do analizy. Oprogramowanie OmniPC jest podzielone na następujące karty:

OmniPC

Zawiera te same elementy sterujące, co główny interfejs oprogramowania MXU: Gain, selektor apertury VPA, selektor układu, opcje widoku. Przycisk zoomu na tej karcie zastępuje klawisz zoomu (🔍) obecny w przyrządzie OmniScan X3. Zamiast przycisku zoomu można także użyć skrótów klawiaturowych.

UT Settings

Odpowiednik opcji ☰ Menu główne > 🔄 **UT Settings** w oprogramowaniu MXU, z tym że wszystkie pola są przeznaczone tylko do odczytu.

Gates

Odpowiednik opcji ☰ Menu główne > **Gates** w oprogramowaniu MXU. Na tej karcie można włączać i wyłączać bramki oraz manipulować nimi. Na etapie przetwarzania danych nie można zmienić synchronizacji bramki ani skanu A.

Scan

Zawiera informacje pochodzące ze skanu. Tylko do odczytu.

Probe & Part

Odpowiednik opcji ☰ Menu główne > **Probe & Part** w oprogramowaniu MXU, ale nie zawiera narzędzia **Probe & Wedge Manager**. Ta karta umożliwia edytowanie pozycji głowicy i nakładki.


Focal Law

Sekcja przeznaczona tylko do odczytu, zawierająca informacje o konfiguracji reguł ogniskowania bieżącej grupy.

Measurements

Włącza/wyłącza powiązane kursory.

Display

Umożliwia edytowanie tych samych parametrów, które są dostępne w obszarze  Menu główne > **Display** w oprogramowaniu MXU. Można także wybrać tryb **Thickness** z menu **Display**, a nie z menu **Gate**, jak w oprogramowaniu MXU.

Preferences

Umożliwia zmianę języka i wybór jednostek (metrycznych/imperialnych). Dostępne są także informacje o systemie i informacje prawne.

Help

Otwiera nowe okno z listą skrótów dostępnych w oprogramowaniu OmniPC. Zapamiętanie tych skrótów myszy i klawiatury może zwiększyć produktywność. (Patrz Rysunek 8-1 na stronie 233).

WSKAZÓWKA

Aby wyświetlić plan skanu, można wybrać kolejno opcje **View > Scan Plan View**.

OMNIPC SHORTCUTS TABLE

Essentials Cursors Data Navigation Zoom General All

Key combination using CTRL

Key combination using SHIFT

Jog UP/DOWN Parameter/Cursor Value when selected

Zoom IN/OUT

Select Measurement Cursor

Select Reference Cursor

DESCRIPTION	STANDARD SHORTCUT
Set Data Cursor	Mouse Left DoubleClick
Set (and move) reference cursors (all)	SHIFT + Mouse Left Click
Set (and move) measure cursors (all)	SHIFT + Mouse Right Click
Jog Selected UP	↑
Jog Selected DOWN	↓
Open	CTRL O
Escape from Zoom Mode	ESC
Zoom IN concentric > When hovering Views	CTRL + Mouse Wheel Up
Zoom OUT concentric > When hovering Views	CTRL + Mouse Wheel Down
Reset All Zoom	CTRL 0

Rysunek 8-1 OmniPC — tabela skrótów

9. Połączenie z chmurą Olympus Scientific Cloud (OSC)

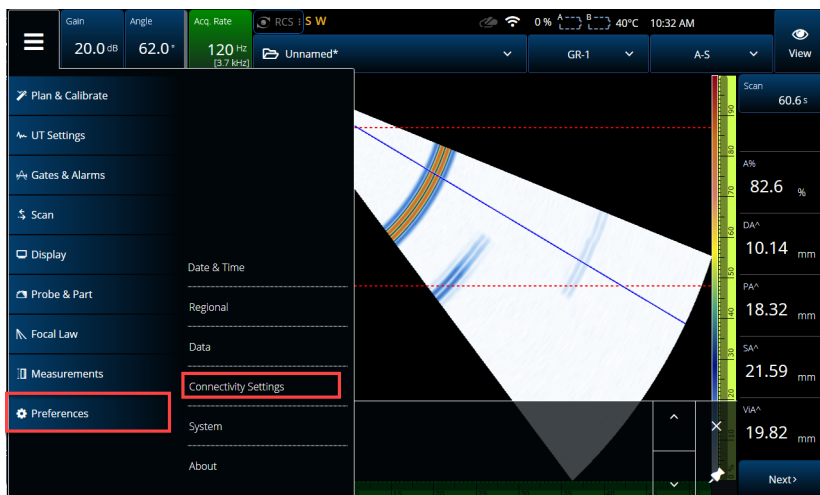
Aby korzystać z usługi X3 Remote Collaboration Service (X3 RCS), należy utworzyć konto na platformie OSC, a jednostka OmniScan X3 musi zostać połączona z chmurą Olympus Scientific Cloud (OSC).

Jednostka nie musi być połączona z chmurą OSC, aby pobrać nowe wersje oprogramowania w aplikacji OmniScan X3 Launcher (patrz Rysunek 1-2 na stronie 20). Aby nawiązać połączenie z chmurą OSC, upewnij się, że jednostka OmniScan X3 jest podłączona do Internetu.

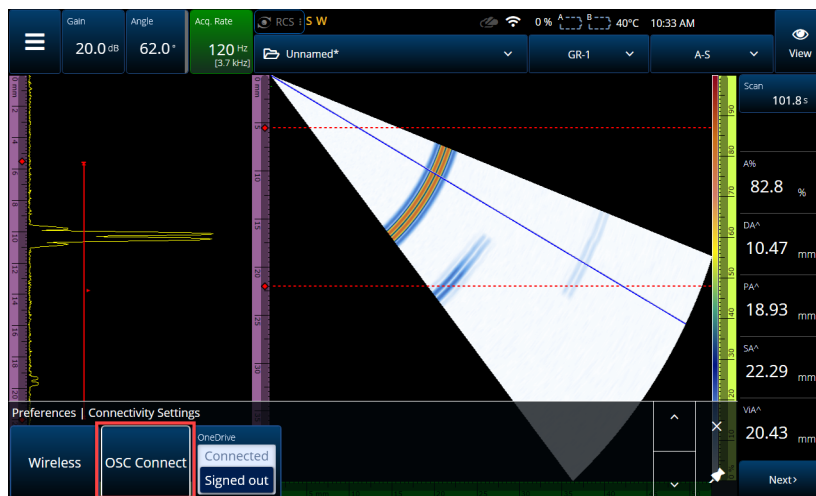
WSKAZÓWKA

Opis procedury krok po kroku znajduje się w publikacji OSC and X3 RCS Registration Guide dostępnej na stronie usługi X3 Remote Collaboration Service.

Aby wyświetlić ustawienia połączenia z chmurą OSC, należy wybrać kolejno opcje **Preferences > Connectivity Settings > OSC Connect** (patrz Rysunek 9-1 na stronie 236 i Rysunek 9-2 na stronie 236).

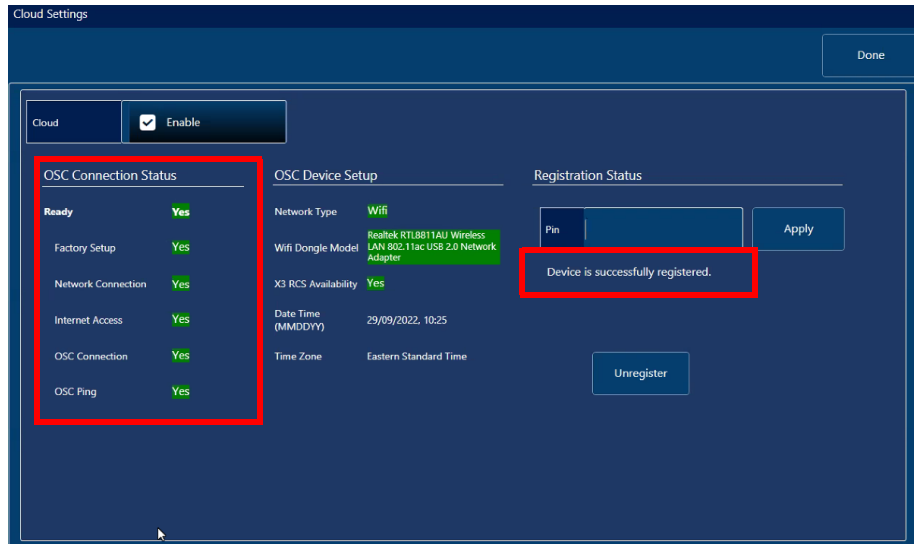


Rysunek 9-1 Menu Connectivity Settings (Ustawienia łączności)



Rysunek 9-2 Menu OSC Connect (Połączenie z chmurą OSC)

9.1 OSC Connection Status (Status połączenia z chmurą OSC)

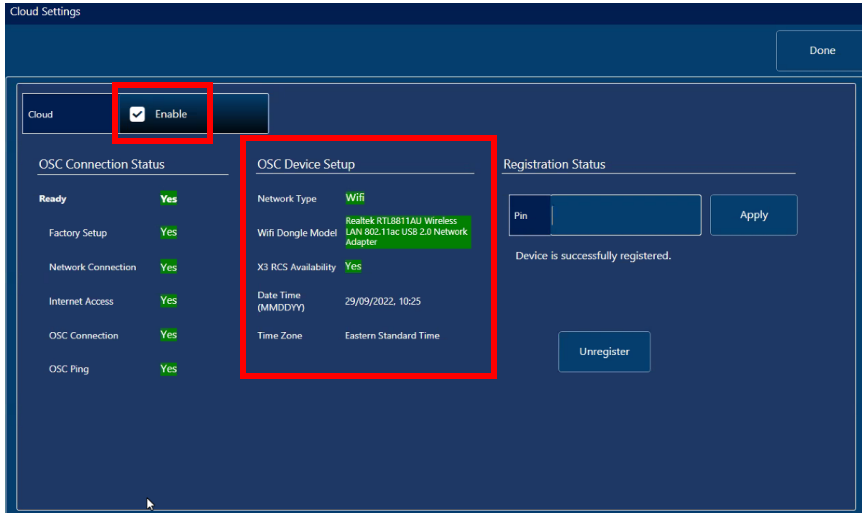


Rysunek 9-3 Status połączenia z chmurą OSC i komunikat dotyczący statusu rejestracji

- **Factory Setup (Konfiguracja fabryczna)**
 - Wskazuje, czy urządzenie zostało prawidłowo skonfigurowane fabrycznie, tj. czy przeprowadzono proces aprowizacji:
 - zielony kolor oznacza, że zostało ono prawidłowo skonfigurowane fabrycznie, tj. dane z procesu aprowizacji są dostępne w urządzeniu i spójne;
 - czerwony kolor oznacza, że dane z procesu aprowizacji są niedostępne w urządzeniu lub niespójne.
- **Network Connection (Połączenie sieciowe)**
 - Wskazuje, czy jednostka OmniScan X3 jest prawidłowo podłączona do sieci bezprzewodowej lub Ethernet:
 - zielony kolor oznacza, że nawiązano połączenie z hotspotem (siecią bezprzewodową) lub siecią Ethernet (złącze niedostępne w momencie drukowania publikacji);
 - czerwony kolor oznacza, że jednostka nie jest podłączona do sieci.

- **Internet Access (Dostęp do Internetu)**
 - Wskazuje, czy wybrane połączenie sieciowe zapewnia dostęp do Internetu. Wskaźnik może mieć kolor czerwony, jeśli w celu uzyskania dostępu do Internetu wymagane jest podwójne uwierzytelnienie lub sieć jest zabezpieczona zapora:
 - kolor zielony oznacza, że jednostka ma dostęp do Internetu za pośrednictwem wybranego połączenia sieciowego;
 - kolor czerwony oznacza, że jednostka nie ma dostępu do Internetu za pośrednictwem połączenia sieciowego.
- **OSC Connection (Połączenie z chmurą OSC)**
 - Wskazuje, czy jednostka OmniScan X3 pomyślnie nawiązała połączenie z serwerem lub platformą IOT Hub:
 - kolor zielony oznacza, że jednostka pomyślnie nawiązała połączenie z platformą IOT Hub (dane przechowywane w urządzeniu);
 - kolor czerwony oznacza, że nawiązywanie połączenia z platformą IOT Hub zakończyło się niepowodzeniem (dane przechowywane w urządzeniu).
- **OSC Ping (Ping chmury OSC)**
 - Wskazuje, czy jednostka OmniScan X3 prawidłowo wysłała komunikaty do chmury OSC i je z niej odbiera:
 - kolor zielony oznacza, że jednostka prawidłowo wysłała i odbiera komunikaty;
 - kolor czerwony oznacza, że jednostka nie może wysłać ani odbierać komunikatów.

9.2 OSC Device Setup (Konfiguracja urządzenia OSC)



Rysunek 9-4 OSC Device Setup (Konfiguracja urządzenia OSC)

- **Network Type (Typ sieci):**
 - wskazuje, czy nawiązano połączenie z siecią WiFi, czy Ethernet (kolor zielony).
 - Kolor czerwony oznacza brak połączenia sieciowego.
- **WiFi Dongle Model (Model interfejsu sieci WiFi) (jeśli dotyczy):**
 - Nazwa interfejsu USB używanego w danym momencie. Można podłączyć dwa lub ich większą liczbę.
 - Zielony kolor oznacza, że interfejs jest oficjalnie obsługiwany przez jednostkę OmniScan X3.
 - Czerwony kolor oznacza, że interfejs nie został oficjalnie zatwierdzony do użytku z chmurą OSC.
- **X3 RCS Availability (Dostępność usługi X3 RCS):**
 - wskazuje, czy urządzenie ma dostęp do usługi X3 Remote Collaboration Service (X3 RCS) przez dzierżawcę.
- **Date Time (MMDDYY) (Data i godzina (MMDDRR)):**
 - wskazuje format daty/godziny: dd/mm/rrrr, gg:mm.

- **Time Zone (Strefa czasowa):**
 - wskazuje wybraną w danym momencie strefę czasową.

9.2.1 Pole wyboru Cloud Enable (Chmura (Włącz))

Gdy urządzenie OmniScan X3 jest podłączone do Internetu, w celu umożliwienia nawiązania połączenia z chmurą OSC konieczne jest zaznaczenie opcji **Enable (Włącz)** (patrz Rysunek 9-4 na stronie 239).

Gdy pozycja **Ready (Gotowy)** ma status **Yes (Tak)**, a opcja **Enable** jest zaznaczona, można nawiązać połączenie między jednostką OmniScan X3 a chmurą OSC.

9.2.2 Registration Status (Status rejestracji)

Zależnie od komunikatu w polu **Registration Status (Status rejestracji)** (patrz Rysunek 9-3 na stronie 237) należy wykonać odpowiednie działania (patrz Tabela 90 na stronie 240).

Tabela 90 Statusy rejestracji w chmurze OSC Connect

Komunikat dotyczący statusu rejestracji	Działanie
<p>No registration request found for the device. Please register the device on the Olympus Scientific Cloud. (Nie znaleziono wniosku o rejestrację tego urządzenia. Zarejestruj urządzenie w chmurze Olympus Scientific Cloud.)</p>	<p>Patrz „No Registration Request Found (Nie znaleziono wniosku o rejestrację)” na stronie 241.</p>
<p>Please authenticate the registration request by entering your 4 digit pin. (Uwierzytelnij wniosek o rejestrację, wprowadzając 4-cyfrowy kod PIN.)</p>	<p>Po uzyskaniu z chmury OSC kodu PIN następuje zmiana statusu w jednostce OmniScan X3. Wprowadź otrzymany czterocyfrowy kod PIN i kliknij opcję Apply (Zastosuj).</p>

Tabela 90 Statusy rejestracji w chmurze OSC Connect (ciąg dalszy)

Komunikat dotyczący statusu rejestracji	Działanie
Device is successfully registered. (Pomyślnie zarejestrowano urządzenie.)	Ten komunikat oznacza zakończenie rejestracji urządzenia. Wybierz opcję Done (Gotowe) w prawym górnym rogu, aby wyjść z menu.

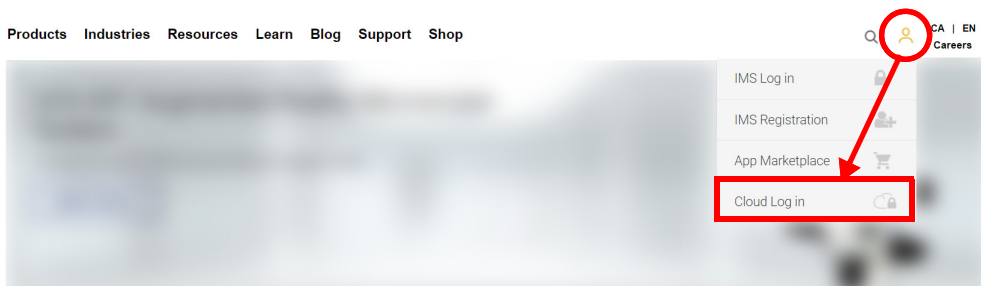
W przypadku problemów z połączeniem z chmurą OSC można wybrać opcję **Unregister (Wyrejestruj)** w jednostce OmniScan X3, a także wyrejestrować urządzenie na stronie internetowej OSC (czynność ta musi zostać wykonana przez administratora konta), a następnie ponownie rozpocząć proces nawiązywania połączenia.

9.2.3 No Registration Request Found (Nie znaleziono wniosku o rejestrację)

Ten komunikat oznacza, że konieczne jest zarejestrowanie numeru seryjnego jednostki OmniScan X3 na koncie OSC. Numer seryjny znajduje się na spodzie jednostki OmniScan X3. Można go także wyświetlić, wybierając przycisk informacji (**i**) w lewym dolnym rogu aplikacji **OmniScan Launcher**. Zanotuj ten numer.

Aby zarejestrować jednostkę w chmurze OSC, konieczny jest komputer z dostępem do Internetu (ale jednostka OmniScan X3 musi znajdować się w pobliżu i pozostać włączona).

- W celu utworzenia nowego konta w chmurze OSC należy przejść na stronę www.olympus-ims.com i kliknąć opcję **Cloud Log in (Logowanie do chmury)** (patrz Rysunek 9-5 na stronie 242).



Rysunek 9-5 Cloud Log in (Logowanie do chmury)

- Aby możliwe było zalogowanie się do konta firmowego, administrator konta musi pocztą e-mail wysłać zaproszenie. konto firmowe umożliwia udostępnianie licencji na usługę X3 RCS i monitorowanie wszystkich urządzeń zarejestrowanych w firmie.
- Po zalogowaniu się do konta OSC przejdź do sekcji **My Devices (Moje urządzenia)** i kliknij opcję **Add Device (Dodaj urządzenie)**.
- Wprowadź *numer seryjny* urządzenia OmniScan X3. Po dodaniu wygenerowany zostanie kod PIN. Na tym etapie status rejestracji w polu **Registration Status (Status rejestracji)** w jednostce OmniScan X3 powinien ulec zmianie (patrz Tabela 90 na stronie 240).

10. OmniScan X3 Remote Collaboration Service (X3 RCS)

Usługa X3 Remote Collaboration Service (X3 RCS) jest oparta na subskrypcji i została zintegrowana z oprogramowaniem MXU w celu zaoszczędzenia czasu i kosztów. Usługa ta umożliwia konsultacje z współpracownikami i uzyskanie krytycznej pomocy technicznej podczas pracy w terenie. Usługa ta, obsługiwana przez oprogramowanie Zoom, umożliwia:

- Udostępnianie ekranu na żywo
- Zdalne sterowanie
- Dodawanie adnotacji

Podczas pracy w terenie można także korzystać z usługi X3 RCS za pomocą telefonu komórkowego w celu uzyskania dostępu do spotkania i wykorzystania następujących funkcji:

- Komunikacja audio i wideo
- Udostępnianie ekranu współpracownikowi

Licencje na usługę X3 RCS są dzielone między użytkowników konta chmury Olympus Scientific Cloud (OSC). Jedna licencja umożliwia dostęp wszystkim użytkownikom z zastrzeżeniem, że jednocześnie korzystać z niej może tylko jedna osoba. Po zakończeniu spotkania licencja jest zwalniana dla innego użytkownika.

WSKAZÓWKA

Opis procedury krok po kroku znajduje się w publikacji OSC and X3 RCS Registration Guide dostępnej na stronie usługi X3 Remote Collaboration Service.

10.1 Wymagania

Wymagania w przypadku korzystania z usługi X3 RCS:

- Odpowiednia sieć bezprzewodowa.
- Odpowiedni interfejs bezprzewodowej sieci LAN podłączony do jednostki OmniScan X3. Zalecany jest model LM Technologies LM808-0406 lub LM808-0407 zależnie od regionu. Instrukcje dotyczące podłączania interfejsu sieci bezprzewodowej znajdują się w podręczniku użytkownika przyrządu OmniScan X3.
- Urządzenie musi być zarejestrowane w chmurze OSC i z nią zsynchronizowane.
- Licencja usługi X3 RCS musi zostać aktywowana na koncie OSC przez administratora konta.

NOTATKA

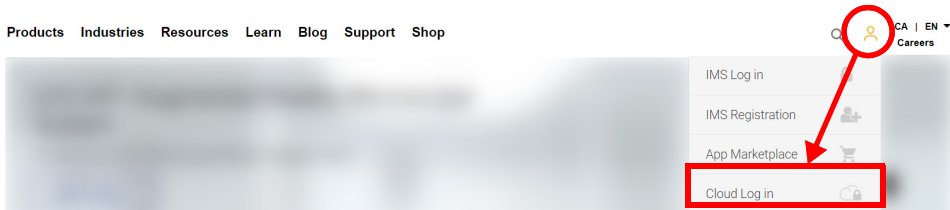
Dla użytkowników iPhone'ów: podczas konfigurowania hotspotu osobistego należy upewnić się, że nazwa urządzenia i hasło do hotspotu składają się tylko ze znaków alfanumerycznych (liter i cyfr).

10.2 Aktywacja

Usługa X3 RCS jest automatycznie instalowana w oprogramowaniu MXU, ale domyślnie nie jest aktywna.

Aby aktywować usługę X3 RCS

1. Po zarejestrowaniu urządzenia skontaktuj się z przedstawicielem handlowym firmy Evident, który dostarczy kod PIN umożliwiający aktywację licencji usługi X3 RCS.
2. Utwórz konto w chmurze OSC lub dołącz do istniejącego już konta (administrator tworzy konto i zaprasza pozostałych użytkowników). Przejdź na stronę www.olympus-ims.com i kliknij opcję **Cloud Log in** (Logowanie do chmury) (patrz Rysunek 10-1 na stronie 245).







Rysunek 10-1 Cloud Log in (Logowanie do chmury)

3. Wszystkie urządzenia, na których używana będzie usługa X3 RCS, muszą zostać zarejestrowane na koncie. W chmurze OSC przejdź do sekcji **My Devices** (Moje urządzenia) i dodaj jednostkę OmniScan X3 wraz z numerem seryjnym. Po wprowadzeniu numeru seryjnego w chmurze OSC użytkownik otrzyma kod PIN.
4. Uruchom przyrząd OmniScan X3 i upewnij się, że jest podłączony do sieci bezprzewodowej, stukając przycisk **WIRELESS** (Sieć bezprzewodowa).
5. Wprowadź kod PIN w menu **OSC CONNECT** (Połączenie z chmurą OSC) aplikacji **OmniScan X3 Launcher**. *Kod PIN dla opcji OSC CONNECT (Połączenie z chmurą OSC) różni się od kodu PIN służącego do aktywacji licencji usługi X3 RCS.*
6. Po wprowadzeniu prawidłowego kodu PIN urządzenie powinno być zarejestrowane w chmurze OSC.
7. Wówczas administrator konta może w sekcji **My Apps** (Moje aplikacje) chmury OSC dodać usługę X3 RCS i aktywować ją za pomocą kodu PIN otrzymanego od firmy Evident.

10.3 Statusy usługi X3 RCS

Aby uzyskać dostęp do menu usługi X3 RCS, należy stuknąć ikonę RCS w górnym pasku. Ikona RCS ma cztery różniące się kolorami statusy, co przedstawia Rysunek 10-2 na stronie 246:

Remote Control Service Status	Control Appearance
RCS not available (no subscription or no Wi-Fi or no OSC connection)	
RCS available, meeting not started	
RCS available, meeting started	
RCS available, meeting started, and X3 is remote controlled	

Rysunek 10-2 Cztery statusy usługi X3 RCS

Stuknięcie ikony RCS powoduje otwarcie menu usługi X3 RCS. Jeśli usługa jest dostępna, należy najpierw stuknąć opcję **Start Meeting**, aby utworzyć spotkanie bezpośrednio na jednostce OmniScan X3 (Rysunek 10-3 na stronie 246).



Rysunek 10-3 Przykład interfejsu usługi RCS

Tabela 91 Opis interfejsu usługi RCS

Element interfejsu	Opis
Stop Sharing/Share Screen (Zatrzymaj udostępnianie / Udostępnij ekran)	Na początku spotkania ekran przyrządu OmniScan X3 jest automatycznie udostępniany wszystkim zaproszonym uczestnikom. Stuknij ten przycisk, aby zatrzymać lub wznowić udostępnianie. Zalecane jest zatrzymanie udostępniania, zanim kolejny współpracownik udostępni własny ekran.

Tabela 91 Opis interfejsu usługi RCS (ciąg dalszy)

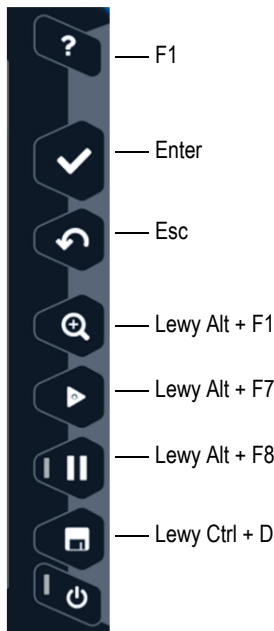
Element interfejsu	Opis
QR code (Kod QR)	Dotknij kodu QR, aby go powiększyć. Aby dołączyć do spotkania, zeskanuj ten kod za pomocą telefonu komórkowego. Na telefonie musi być zainstalowana aplikacja wideo Zoom. Dołączenie do spotkania przy użyciu telefonu umożliwia dostęp do dodatkowych funkcji, np. komunikacji audio i wideo oraz pokazania innym czegoś za pomocą kamery w telefonie.
Invite (Zapros)	Aby zaprosić współpracowników poprzez wiadomość e-mail, wprowadź adres e-mail, a następnie kliknij przycisk +. Powtórz tę czynność, aby dodać więcej uczestników. Po zakończeniu stuknij opcję Send Invite (Wyślij zaproszenie) . W przypadku wprowadzenia błędnego adresu można go usunąć i dodać uczestnika ponownie. Kliknij opcję Update Invite (Aktualizuj zaproszenie) , aby raz jeszcze wysłać zaproszenie.
End Meeting (Zakończ spotkanie)	Gdy użytkownik zakończy spotkanie, następuje wymuszenie opuszczenia go przez wszystkich uczestników.

Po rozpoczęciu spotkania i w trakcie udostępniania ekranu jednostki OmniScan X3 wokół ekranu widoczna jest zielona ramka.

10.4 Zdalne sterowanie

Współpracownicy mogą dodać adnotacje bezpośrednio na ekranie jednostki OmniScan X3 bez generowania żądania zdalnego sterowania.

Współpracownicy mogą także poprosić o możliwość zdalnego sterowania jednostką OmniScan X3. Wyświetlony zostanie komunikat informujący użytkownika o żądaniu zdalnego sterowania. Aby umożliwić sterowanie, użytkownik musi stuknąć ikonę RCS, a następnie kliknąć opcję **Accept**. Wówczas uczestnik uzyska dostęp do zdalnego sterowania przyrządem. Oprócz dostępu do całego interfejsu oprogramowania MXU współpracownik może także wirtualnie sterować klawiszami membranowymi z boku ekranu jednostki OmniScan X3 (Rysunek 10-4 na stronie 248).



Rysunek 10-4 Skróty dla jednostki OmniScan X3

NOTATKA

Żądanie sterowania zdalnego w aplikacji Zoom można wygenerować tylko z komputera. Telefony komórkowe i tablety nie mają możliwości uzyskania dostępu, lecz ograniczenie to wynika z aplikacji wideo Zoom służącej do komunikacji z jednostką OmniScan X3, a nie z usługi X3 RCS.

10.5 Aplikacja Zoom

Aplikację Zoom można zainstalować na telefonie komórkowym, tablecie lub komputerze. Z aplikacji Zoom można korzystać także przez przeglądarkę internetową. Do dołączenia do spotkania w jednostce OmniScan X3 można użyć dowolnej wersji aplikacji Zoom.

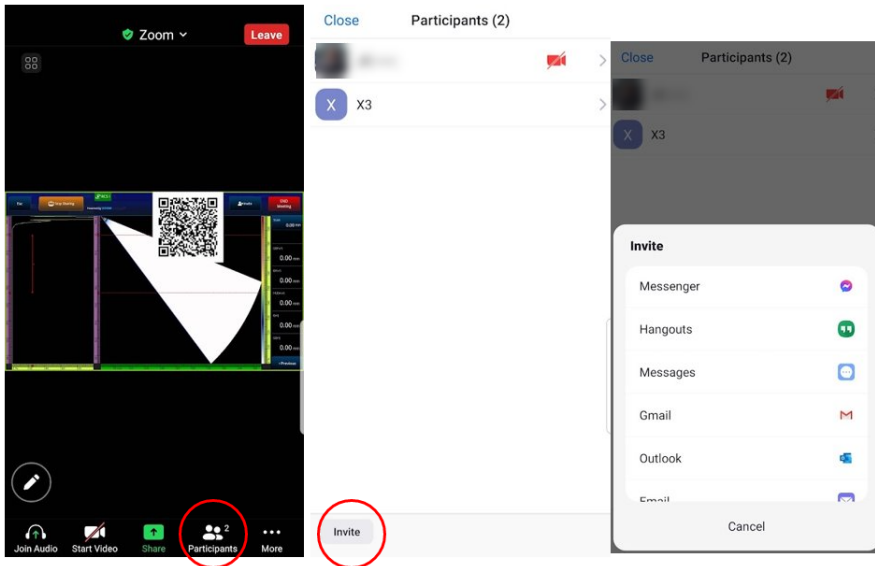
Niektóre urządzenia posiadają więcej ograniczeń, np. zdalne sterowanie jednostką OmniScan X3 z poziomu telefonu komórkowego nie jest możliwe.

Za pomocą aplikacji Zoom można:

- Dołączyć do spotkania w jednostce OmniScan X3.
- Udostępnić innym uczestnikom dźwięk i wideo (użytkownik musi użyć innego urządzenia, ponieważ funkcje audio i wideo w jednostce OmniScan X3 nie są aktywne).
- Zaprosić innych uczestników. Wprowadzanie adresów e-mail za pomocą laptopa jest łatwiejsze w porównaniu z korzystaniem z ekranu dotykowego jednostki OmniScan X3.
- Edytować ustawienia uczestników.
- Dodawać adnotacje na ekranie jednostki OmniScan X3.
- Przesyłać reakcje.
- Rozmawiać na czacie z innymi uczestnikami (nie jest on widoczny na ekranie jednostki OmniScan X3).
- Generować żądanie sterowania zdalnego.

Zapraszanie innych za pomocą aplikacji

Aby zaprosić innych uczestników za pomocą aplikacji Zoom, użytkownik musi najpierw dołączyć do spotkania utworzonego w jednostce OmniScan X3. Następnie należy kliknąć kolejno opcje **Participant** i **Invite**. Wówczas można udostępnić zaproszenie na spotkanie innym osobom (Rysunek 10-5 na stronie 250).



Rysunek 10-5 Zapraszanie innych uczestników za pomocą aplikacji Zoom

10.6 Typowa procedura

Po podłączeniu do Internetu i aktywowaniu aplikacji RCS użytkownik przyrządu OmniScan X3 może poprosić o pomoc innych współpracowników.

Aby poprosić o pomoc

1. Stuknij ikonę RCS.
2. Kliknij opcję **Start Meeting**.
3. Stuknij opcję **Invite**.
4. Dodaj adres e-mail, a następnie kliknij symbol +.
5. W razie potrzeby powtórz krok 4, aby zaprosić wszystkich uczestników. Po zakończeniu stuknij opcję **Send Invite**.
6. Stuknij kod QR, aby go powiększyć, a następnie zeskanuj go za pomocą telefonu komórkowego w celu otrzymania łącza umożliwiającego dołączenie do spotkania.

7. Zaczekaj, aż wszyscy dołączą do spotkania. Użytkownik przyrządu OmniScan X3 może użyć funkcji wideo i audio w telefonie komórkowym.
8. Jeśli uczestnik wygeneruje żądanie sterowania, aby je umożliwić, stuknij ikonę RCS.
9. Po zakończeniu kliknij opcję **End Meeting**, aby opuścić i zamknąć spotkanie. Wówczas licencja będzie mogła zostać wykorzystana przez innego użytkownika przyrządu OmniScan X3 na tym samym koncie OSC.

Lista rysunków

Rysunek 1-1	Elementy sterujące na przednim panelu defektoskopu OmniScan X3	20
Rysunek 1-2	Przykładowy ekran uruchamiania	22
Rysunek 2-1	Komponenty interfejsu oprogramowania OmniScan MXU	29
Rysunek 2-2	Hierarchia menu i konwencja opisywania wyboru	31
Rysunek 2-3	Przewijanie i zmiana położenia podmenu parametru	32
Rysunek 2-4	Pole wartości wzmocnienia	32
Rysunek 2-5	Przykład kontrolki statusu	33
Rysunek 2-6	Różne wskaźniki statusu akumulatorów	35
Rysunek 2-7	Poziom naładowania akumulatora w oprogramowaniu MXU i na wskaźniku sprzętowym	36
Rysunek 2-8	Przykład widoków skanów ultradźwiękowych	38
Rysunek 2-9	Menu układu	40
Rysunek 2-10	Regulacja parametrów za pomocą strzałek w górę/w dół lub klawiatury numerycznej	43
Rysunek 2-11	Przykład zoomu	44
Rysunek 2-12	Odniesienie wizualne na bramce	45
Rysunek 2-13	Przykład menu wyskakującego	46
Rysunek 2-14	Menu główne	47
Rysunek 2-15	UT Settings – General	48
Rysunek 2-16	UT Settings – Pulser	50
Rysunek 2-17	UT Settings – Receiver	52
Rysunek 2-18	UT Settings – Beam	56
Rysunek 2-19	UT Settings – Advanced	58
Rysunek 2-20	TFM Settings (Ustawienia TFM) – General (Ogólne)	61
Rysunek 2-21	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Pulser (Nadajnik)	62
Rysunek 2-22	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Receiver (Odbiornik)	65
Rysunek 2-23	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Wave Set and Zone (Zestaw fal i strefa)	67
Rysunek 2-24	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Zone Resolution (Rozdzielczość strefy)	68

Rysunek 2-25	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Aperture (Apertura)	69
Rysunek 2-26	Gates & Alarms (Bramki i alarmy)	70
Rysunek 2-27	Menu Gates & Alarms PA – Gate Main	70
Rysunek 2-28	Gates & Alarms – Gate Advanced	72
Rysunek 2-29	Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – menu Alarm	75
Rysunek 2-30	Kontrolki alarmu	76
Rysunek 2-31	Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – menu Output (Wyjście)	76
Rysunek 2-32	Gates & Alarms – Thickness	77
Rysunek 2-33	Gates & Alarms – TFM	78
Rysunek 2-34	Scan – Inspection	79
Rysunek 2-35	Scanner Presets	82
Rysunek 2-36	HydroFORM 2 – ScanDeck	83
Rysunek 2-37	Scan – Area	86
Rysunek 2-38	Probe & Part – Position	89
Rysunek 2-39	Probe & Part – Part	90
Rysunek 2-40	Focal Laws – Aperture	92
Rysunek 2-41	Focal Laws – Beam	93
Rysunek 2-42	Measurements – Cursors	94
Rysunek 2-43	Display – Compliance	96
Rysunek 2-44	Display – Data Source	97
Rysunek 2-45	Display – Data Source, tryb TFM	99
Rysunek 2-46	Display – Grid	100
Rysunek 2-47	Display – Cursors and Axes	101
Rysunek 2-48	Display – Default Zoom	102
Rysunek 2-49	Preferences – Date & Time	102
Rysunek 2-50	Preferences – Regional	103
Rysunek 2-51	Preferences – Data	104
Rysunek 2-52	Preferences – Connectivity Settings	105
Rysunek 2-53	Okno Preferences – Wireless Properties	106
Rysunek 2-54	Preferences – System	109
Rysunek 2-55	Okno Preferences – About	110
Rysunek 2-56	Okno menu View	111
Rysunek 2-57	Przykład nakładki geometrii spoiny typu przesunięte V	115
Rysunek 2-58	Wskaźniki oraz parametry Scan i Index	116
Rysunek 2-59	Przechodzenie do określonego położenia poprzez wprowadzenie liczby za pomocą klawiatury numerycznej	118
Rysunek 2-60	Selektor palety kolorów	119
Rysunek 2-61	Opcja Restore Default Palette	120
Rysunek 2-62	Menu plików	120
Rysunek 2-63	Wybieranie listy odczytów	123
Rysunek 2-64	Przykład wyboru odczytów	124
Rysunek 2-65	Schemat odczytów PA, DA, ViA i VsA	126

Rysunek 2-66	Przykład kilku widoków z różnymi rodzajami linijek/skal	132
Rysunek 2-67	Przykłady linijek/skal	133
Rysunek 2-68	Funkcje w trybie inspekcji i analizy	134
Rysunek 2-69	Przykład kompresji	136
Rysunek 2-70	Przykład wysokiej rozdzielczości (tylko w trybie PA-UT)	137
Rysunek 2-71	Przykład menu ze skrótami	140
Rysunek 3-1	Karty kreatora Scan Plan, ponumerowane kroki podrzędne	146
Rysunek 3-2	Scan Plan > Part & Weld > krok podrzędny 1	147
Rysunek 3-3	Scan Plan > Part & Weld > krok podrzędny 2	148
Rysunek 3-4	Przykład części referencyjnej	148
Rysunek 3-5	Scan Plan > Part & Weld > krok podrzędny 3	150
Rysunek 3-6	Custom part – krok podrzędny 3	150
Rysunek 3-7	Scan Plan > Part & Weld > krok podrzędny 4	152
Rysunek 3-8	Scan Plan > Probes & Wedges	153
Rysunek 3-9	Okno dialogowe dodawania podłączonej głowicy	153
Rysunek 3-10	Scan Plan > Probes & Wedges > Add – przykładowy wybór głowicy	156
Rysunek 3-11	Wybór głowicy i klina	158
Rysunek 3-12	Kalibracja przy użyciu profilera klinów	159
Rysunek 3-13	Modyfikacje pomiaru	160
Rysunek 3-14	Zatwierdzanie pomiarów	162
Rysunek 3-15	Scan Plan > Groups	163
Rysunek 3-16	Scan Plan > Groups > parametry Law Config.	164
Rysunek 3-17	Groups – Law Config.	168
Rysunek 3-18	Groups – menu View w obszarach FMC i PWI	169
Rysunek 3-19	Groups – menu View w obszarze sektorowym	170
Rysunek 3-20	Scan Plan > Scanning	174
Rysunek 4-1	Calibration > Group	178
Rysunek 4-2	Calibration > Velocity	181
Rysunek 4-3	Calibration > Sensitivity	182
Rysunek 4-4	Calibration > Wedge Delay	185
Rysunek 4-5	Calibration > TCG	188
Rysunek 4-6	Calibration > DAC	192
Rysunek 4-7	Interfejs TCG TFM	194
Rysunek 4-8	Calibration > Manage Points	196
Rysunek 4-9	TOFD Calibration – WD & PCS	199
Rysunek 4-10	TOFD Calibration – Wedge Delay	201
Rysunek 4-11	TOFD Calibration – prędkość i klin	202
Rysunek 4-12	TOFD Calibration – Lateral Wave Processing	203
Rysunek 5-1	Lista wyboru Scanner Presets	206
Rysunek 5-2	Okno Indication Table Manager	207
Rysunek 6-1	Menu plików	209

Rysunek 6-2	Menu otwierania	211
Rysunek 6-3	Opcje w oknie File Manager	212
Rysunek 6-4	Możliwe statusy plików w obszarze File Manager	216
Rysunek 6-5	Okno Probe & Wedge Manager	217
Rysunek 6-6	Pomiar punktu odniesienia głowicy PA	220
Rysunek 6-7	Pomiar punktu odniesienia klina (UT)	220
Rysunek 6-8	Pomiar przesunięcia pierwotnego	221
Rysunek 6-9	Przesunięcie wtórne	222
Rysunek 6-10	Edytowanie głowicy PA Dual – czerwony wskaźnik oznaczający wybrany parametr	223
Rysunek 6-11	Edytowanie klina PA Dual – czerwony wskaźnik oznaczający wymiar	223
Rysunek 6-12	Zaawansowane parametry głowicy PA Dual – Parametry Element Configuration	224
Rysunek 6-13	Okno Report Manager	225
Rysunek 7-1	TFM na karcie Groups	228
Rysunek 7-2	Narzędzie mapy wpływu akustycznego (AIM)	229
Rysunek 7-3	TFM Settings > parametry Advanced	229
Rysunek 7-4	TFM Settings – PCI	230
Rysunek 8-1	OmniPC Shortcuts Table	235
Rysunek 9-1	Menu Connectivity Settings (Ustawienia łączności)	238
Rysunek 9-2	Menu OSC Connect (Połączenie z chmurą OSC)	238
Rysunek 9-3	Status połączenia z chmurą OSC i komunikat dotyczący statusu rejestracji	239
Rysunek 9-4	OSC Device Setup (Konfiguracja urządzenia OSC)	241
Rysunek 9-5	Cloud Log in (Logowanie do chmury)	244
Rysunek 10-1	Cloud Log in (Logowanie do chmury)	247
Rysunek 10-2	Cztery statusy usługi X3 RCS	248
Rysunek 10-3	Przykład interfejsu usługi RCS	248
Rysunek 10-4	Skróty dla jednostki OmniScan X3	250
Rysunek 10-5	Zapraszanie innych uczestników za pomocą aplikacji Zoom	252

Lista tabel

Tabela 1	Opis elementów sterujących na przednim panelu	20
Tabela 2	Główne elementy sterujące defektoskopu OmniScan X3	25
Tabela 3	Klawisze funkcyjne defektoskopu OmniScan X3	25
Tabela 4	Komponenty interfejsu oprogramowania OmniScan MXU	30
Tabela 5	Kontrolki statusu oraz ich znaczenia	33
Tabela 6	Podstawowe widoki skanów ultradźwiękowych	37
Tabela 7	Opcje w menu głównym	47
Tabela 8	UT Settings – General	49
Tabela 9	UT Settings – Pulser	50
Tabela 10	UT Settings – Receiver	53
Tabela 11	UT Settings – Beam	56
Tabela 12	UT Settings – Advanced	58
Tabela 13	TFM Settings (Ustawienia TFM) – General (Ogólne)	61
Tabela 14	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Pulser (Nadajnik)	62
Tabela 15	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Receiver (Odbiornik)	66
Tabela 16	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Wave Set and Zone (Zestaw fal i strefa)	67
Tabela 17	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Zone Resolution (Rozdzielczość strefy)	68
Tabela 18	TFM Settings (Ustawienia TFM) – Aperture (Apertura)	69
Tabela 19	Menu Gates & Alarms PA – Gate Main	70
Tabela 20	Gates & Alarms – Gate Advanced	72
Tabela 21	Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – Alarm	75
Tabela 22	Gates & Alarms (Bramki i alarmy) – Output (Wyjście)	76
Tabela 23	Gates & Alarms PA – Thickness	77
Tabela 24	Gates & Alarms – TFM	78
Tabela 25	Scan – Inspection	80
Tabela 26	Skan – konfiguracja enkoderów	84
Tabela 27	Scan – Area	87
Tabela 28	Opcje wejść cyfrowych	88

Tabela 29	Opcje Probe & Part – Position	89
Tabela 30	Probe & Part – Part	91
Tabela 31	Focal Laws – Aperture	92
Tabela 32	Focal Laws – Beam	93
Tabela 33	Measurements – Cursors	94
Tabela 34	Display – Compliance	96
Tabela 35	Display – Data Source	98
Tabela 36	Display – Data Source, tryb TFM	99
Tabela 37	Display – Grid	100
Tabela 38	Display – Cursors and Axes	101
Tabela 39	Display – Default Zoom	101
Tabela 40	Preferences – Date & Time	103
Tabela 41	Preferences – Regional	104
Tabela 42	Preferences – Data	104
Tabela 43	Preferences – Connectivity Settings – Wireless	106
Tabela 44	Preferences – System	109
Tabela 45	Preferences – About	110
Tabela 46	Opcje menu View	112
Tabela 47	Funkcje Scan i Index	116
Tabela 48	Opcje w menu plików	121
Tabela 49	Opisy kodów odczytów z kategorii Gate	124
Tabela 50	Opisy kodów odczytów z kategorii Positioning	125
Tabela 51	Opisy kodów odczytów z kategorii Cursor	127
Tabela 52	Opisy kodów odczytów z kategorii Corrosion	129
Tabela 53	Opisy kodów odczytów z kategorii Immersion	130
Tabela 54	Opisy kodów odczytów z kategorii Sizing	130
Tabela 55	Opisy kodów odczytów ogólnych	131
Tabela 56	Kilka widoków z linijkami/skalami	132
Tabela 57	Skróty	137
Tabela 58	Struktura wyeksportowanego pliku danych	140
Tabela 59	Eksport skanu B	142
Tabela 60	Eksport skanu C	143
Tabela 61	Part & Weld – krok podrzędny 1	147
Tabela 62	Part & Weld – krok podrzędny 2	149
Tabela 63	Part & Weld – krok podrzędny 3	151
Tabela 64	Part & Weld – krok podrzędny 4	152
Tabela 65	Opcje Probes & Wedges	154
Tabela 66	Nowe opcje Probe & Wedge	157
Tabela 67	Opcje dostępne w profilerze klinów	159
Tabela 68	Opcje zatwierdzania wartości w profilerze klinów	160
Tabela 69	Groups – New Set – opcje Configuration	164
Tabela 70	Groups – menu View w obszarach FMC i PWI	169

Tabela 71	Groups – menu View w obszarze sektorowym	170
Tabela 72	Zmienne we wzorze na pole bliskie	171
Tabela 73	Scan – Area	174
Tabela 74	Rodzaje reflektorów, głowic i bloków kalibracyjnych	179
Tabela 75	Opcje na karcie Sensitivity	182
Tabela 76	Opcje na karcie Wedge	186
Tabela 77	Opcje na karcie TCG	188
Tabela 78	Opcje na karcie DAC	192
Tabela 79	Opcje TCG TFM	194
Tabela 80	Opcje na karcie Manage Points	196
Tabela 81	TOFD Calibration – opcje typu WD & PCS	200
Tabela 82	TOFD Calibration – opcje typu Wedge Delay	201
Tabela 83	Plan & Calibrate – opcje prędkości i klina	202
Tabela 84	Plan & Calibrate – opcje Lateral Wave Processing	203
Tabela 85	Opcje w oknie Indication Table Manager	208
Tabela 86	Opcje w obszarze File Manager	212
Tabela 87	Opcje w oknie Probe & Wedge Manager	217
Tabela 88	Opcje w oknie Report Manager	225
Tabela 89	Zmodyfikowane funkcje	231
Tabela 90	Statusy rejestracji w chmurze OSC Connect	242
Tabela 91	Opis interfejsu usługi RCS	248

