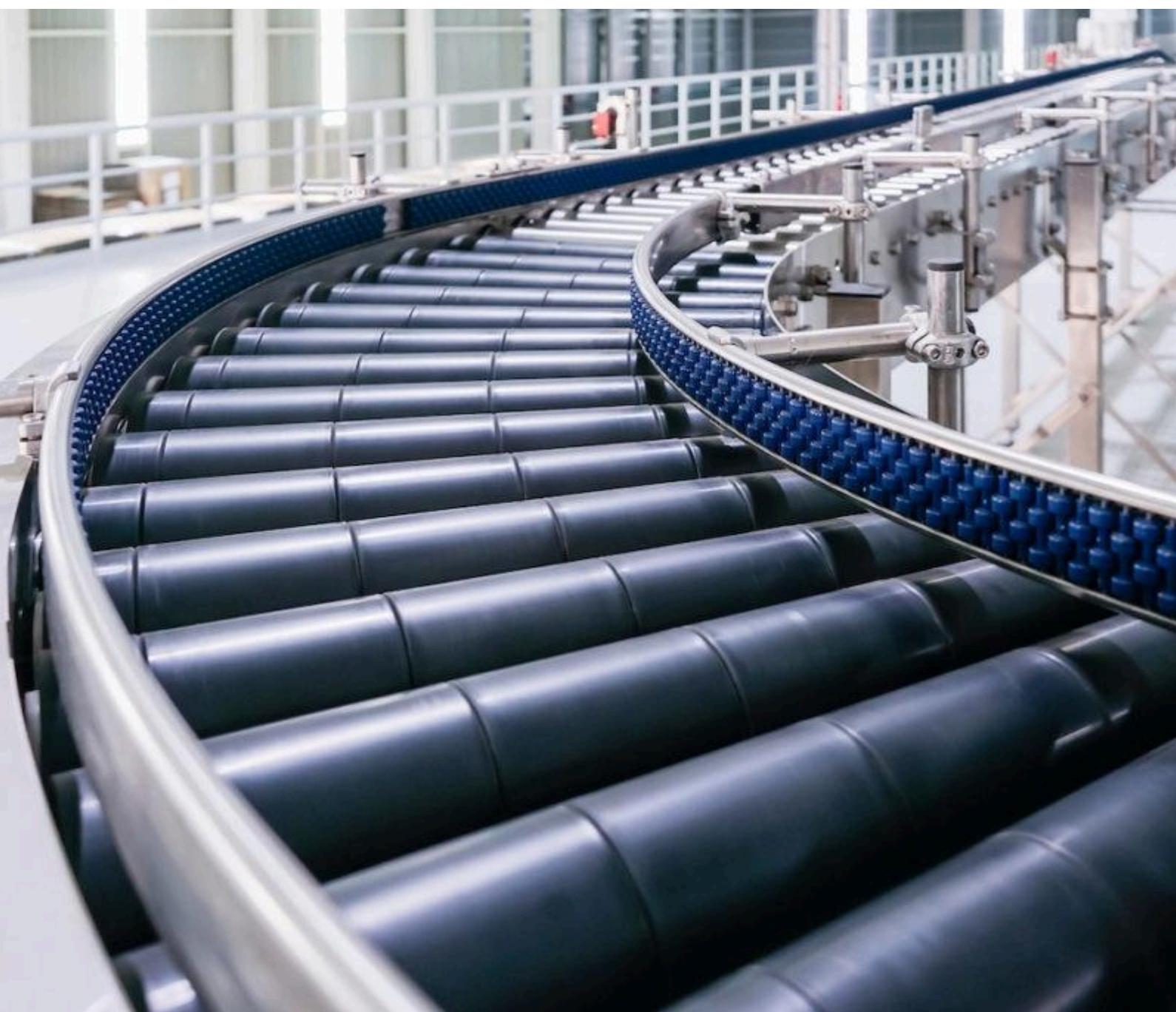




The translation solution

Manuel



The translation solution Manuel	1
The translation solution Manuel	3
1. Introduction	3
1.1 Objectifs du document	3
1.2 La portée du document et les personnes concernées	3
2. Le système	3
2.1 Composants clés	4
3. Avant de commencer	4
3.1 La lecture des tests	4
3.2 Accéder au mode maintenance	4
4. Les tests	6
4.1 API Dolibarr	6
4.1.1 Test de connexion à l'instance Dolibarr	6
4.1.2 Test d'envoi et de réception de requête	7
4.2 Moteur pas-à-pas	8
4.2.1 Test de lancement moteur	8
4.3 Capteur RFID	9
4.3.1 Test lecture de tag	9
4.3.1 Test d'arrêt de lecture de tag	9
4.4 Servomotor	10
4.4.1 Test de direction	10

The translation solution Manuel

Préparé par: PYMM compagnie

1. Introduction

Ce manuel d'utilisation et de maintenance (O&M) fournit des instructions complètes pour l'utilisation et la maintenance du système de fonctionnement du convoyeur que nous apportons avec notre solution "The translation".

Cette solution permet de faire fonctionner le convoyeur dont les composants clés sont décrits au chapitre [2.1](#).

1.1 Objectifs du document

A l'aide de ce manuel d'utilisation, vous allez apprendre à vous servir du mode maintenance de la solution "The translation".

L'objectif est d'apporter à l'utilisateur les étapes nécessaires afin de s'assurer de la conformité du système composant par composant.

1.2 La portée du document et les personnes concernées

Ce document se veut préventif de par ce qu'il propose. Il n'est pas écrit pour faire de la résolution de panne mais plutôt en prévention de celles-ci. Dans le cas où le système se voit bloqué, il permet de rapidement identifier d'où provient la panne (le composant bloquant), sans pour autant y apporter une solution. Enfin, il permet également de s'assurer que l'ensemble fonctionne.

Les personnes concernées par ce document sont donc les personnes en charge du système, désireux d'utiliser ce mode maintenance à des fins de contrôle de composant, pour de la maintenance ou simplement s'assurer du bon fonctionnement de ce en quoi le composant doit répondre.

2. Le système

Le système de convoyeur est un ensemble de composants clés, qui assemblés, permettent l'acheminement et le tri de colis dans leur entrepôts d'envoi. Ce système est automatisé et donc alimenté. Il se situe en milieu industriel.

2.1 Composants clés

- **M5:** Module centrale gérant le système dans son ensemble. Il permet l'affichage des différents modes dont celui décrit dans ce manuel : maintenance.
- **Servomotor:** Module du système s'occupant du tri des colis. C'est un composant équipé d'un moteur permettant d'axer le trieur vers le bon entrepôt.
- **Moteur pas-à-pas:** C'est le moteur principal du système qui entraîne le tapis roulant.
- **Capteur RFID:** Module chargé de scanner les puces RFID des colis en vue de les identifier.
- **API Dolibarr:** C'est l'instance de l'ERP avec lequel nous communiquons pour identifier les produits et gérer les mouvements de stocks.
- **Capteur fin de course:** capteur placé devant le servomoteur permettant de plus facilement gérer les erreurs.

3. Avant de commencer

Tous les tests décrits dans ce document sont fonctionnels. Ils sont donc tous exécutables.

3.1 La lecture des tests

Cette partie du document vous aide à comprendre comment lire et interpréter les tests afin de les exécuter étape par étape.

3.2 Accéder au mode maintenance

Pour vous rendre au mode maintenance veuillez suivre les étapes suivantes :

Au démarrage du module vous allez vous retrouver sur cet écran →



You pouvez cliquer sur le bouton B (celui du milieu) afin de rejoindre le MODE MAINTENANCE



Une fois celui-ci ouvert, vous pouvez naviguer entre les différents tests des fonctionnalités à tester par le biais du bouton A (gauche) et du bouton C (droite).

Vous aurez accès aux maintenances des éléments suivants :

- CONVEYOR,
- SORTER,
- TAG_READER
- DOLIBARR
- EOL_SENSOR

Une fois rentré dans une maintenance d'un des éléments, si vous souhaitez en sortir afin de reprendre la liste des éléments pour en choisir un nouveau, restez appuyé sur le bouton B (du milieu) durant cinq secondes.

4. Les tests

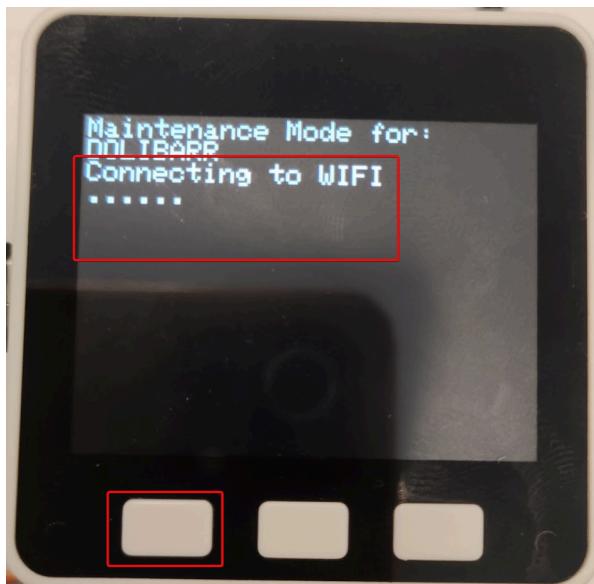
Les tests sont listés par composants. Pour exécuter une batterie de test sur un composant en particulier, il vous suffit d'aller dans l'un des chapitres ci-dessous qui l'associe.

4.1 API Dolibarr

Pour vous rendre dans ce test il vous suffit de sélectionner DOLIBARR dans la liste des éléments présents.

4.1.1 Test de connexion à l'instance Dolibarr

Lors de la configuration du module M5 et de l'instance Dolibarr, dans le mode configuration, il est possible de vérifier que le système est bien configuré pour se connecter et dialoguer avec Dolibarr.

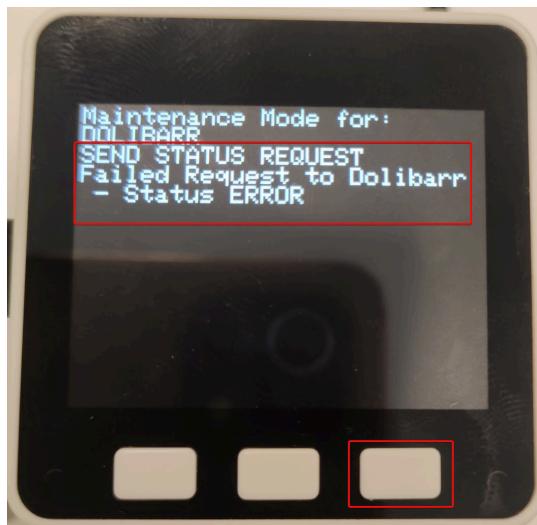


Vous devez tout d'abord appuyer sur le bouton A, l'écran affiche "Connecting to WIFI ..." en s'en suit une des deux réponses suivantes :

- Connection OK, si le module M5 s'est bien connecté à l'instance Dolibarr,
- Connection NOK, si le module M5 ne s'est pas connecté à l'instance Dolibarr.

En cas de problème, soit le mode configuration a mal été initialisé, soit l'instance Dolibarr présente un problème.

4.1.2 Test d'envoi et de réception de requête



Il vous suffit d'appuyer sur le bouton C afin de lancer un test d'envoi de requête et de réception de celle-ci.

Deux réponses sont possibles :

- OK, lorsque la requête s'est correctement envoyée,
- Failed Request to Dolibarr, lorsqu'un problème survient et ne permet pas l'envoi et/ou la réception de la requête.

4.2 Moteur pas-à-pas

Pour vous rendre dans ce test il vous suffit de sélectionner CONVEYOR dans la liste des éléments présents.

4.2.1 Test de lancement moteur



Il vous suffit ensuite de cliquer sur le bouton A, de s'assurer que l'écran affiche "RUN MOTOR" et que le tapis du convoyeur est bien en état de fonctionnement. Il doit donc être en mouvement.

4.2.2 Test d'arrêt moteur



Il vous suffit ensuite de cliquer sur le bouton C, de s'assurer que l'écran affiche "STOP MOTOR" et que le tapis du convoyeur n'est plus en état de fonctionnement. Il doit donc être à l'arrêt.

4.3 Capteur RFID

Pour vous rendre dans ce test il vous suffit de sélectionner TAG_READER dans la liste des éléments présents.

4.3.1 Test lecture de tag



Il vous suffit ensuite de cliquer sur le bouton A, de s'assurer que l'écran affiche "SCAN TAG". L'écran doit ensuite afficher le tag du produit que vous placerez au niveau du lecteur RFID afin que ce dernier puisse le lire.

4.3.1 Test d'arrêt de lecture de tag



Il vous suffit ensuite de cliquer sur le bouton A, de s'assurer que l'écran affiche "STOP TAG". En plaçant le produit au niveau du lecteur RFID, vous pourrez vous assurer que ce dernier n'est plus reconnu.

4.4 Servomotor

Pour vous rendre dans ce test il vous suffit de sélectionner SORTER dans la liste des éléments présents.

4.4.1 Test de direction

Une fois dans ce mode, suivez les instructions suivantes :



Vous pouvez ajuster l'angle que vous souhaitez donner au trieur en cliquant sur les boutons A (descendre l'angle) et B (monter l'angle). Une fois l'angle voulu, il vous suffit de cliquer sur le bouton B afin de valider l'angle et vérifiez que le trieur se met bien en mouvement à l'angle sélectionné.