

Rapport

laison robot-automation studio



# liaison automation – robot

## exporter le fichier xdd sur le pc

Tout d’abord pour importer le fichier .xdd il faut que le robot soit allumé.

1. Lancer le logiciel SRS 2022
2. SRS : Sélectionner l’application / onglet Accueil (Home) / IO physiques
3. SRS : (onglet Général /) Ajouter une carte I/O
4. SRS : Choisissez le protocole Powerlink / OK
5. SRS : Sélectionner « Hilscher »
6. SRS : Ajouter un module
7. SRS : Choisissez le nombre d’entrées et de sorties digitales souhaités.
8. Maintenant nous devons récupérer le fichier xdd dans le CS8, nous ferons ça avec FileZilla.

Dans FileZilla : Hôte : **ftp://10.16.7.18/usr**

Identifiant : **default**

Une image contenant texte, capture d’écran, logiciel, Police

Description générée automatiquement Laisser les autres champs vide

1. Dans le CS8, dans le dossier **usr/configs,** il y a le fichier **staubli\_io.xdd**
2. Transférez-le dans le dossier de votre choix, ça y est vous l’avez !

## importer le fichier xdd dans automation studio

A screenshot of a computer

Description automatically generated

1. Aller dans l’onglet **Tools / Manage 3rd Party Device / Import Fieldbus Device**, sélectionner le fichier .**xdd** puis ouvrir.
2. Aller dans la physical view
3. Sélectionner PLK (Powerlink)
4. Dans la partie droite de l’écran, dans le Catalog, double cliquer sur le fichier .**xdd**
5. A screenshot of a computer

   Description automatically generatedRésultat :

### configuration de la carte staubli.io

Bien mettre le mode **supervised** = **off** dans **l’onglet Confi**g (clic droit sur la carte **staubli/ Config**)

Une image contenant texte, capture d’écran, nombre, logiciel

Description générée automatiquement

## communication avec le robot

Afin de pouvoir communiquer avec le robot j’ai utilisé les IO du powerlink.

Avant de pouvoir communiquer avec le robot il faut se connecter au power panel via le menu **Online/Settings**.

Une fois en mode **Monitor** il est possible de changer les valeurs physiques. Pour ce faire, il faut entrer une valeur dans le **force activated** (ici true) et l’activer. Cela fera que la sortie sélectionnée prendra la valeur définie.

Une image contenant texte, logiciel, Icône d’ordinateur, Logiciel multimédia

Description générée automatiquement

Chaque sortie de la carte Powerlink est liée a une variable. Cela permet d’associer la valeur de la variable a celle de la sortie.



Ici la sortie 1 du Powerlink est liée a la variable x1 du programme1

## Description du code et des solutions