|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Importation d’un fichier XDD |
| Objectif | Importer un fichier XDD sur le logiciel AS |
| Préconditions | Le logiciel est ouvert avec le projet et vous avez installé le fichier XDD |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Aller dans l’onglet « Tools » puis appuyer sur « Manage 3rd-Party Devices » |  | Une fenêtre s’ouvre |  |
| 2 | Appuyer sur le bouton « Import DTM Device(s) » |  | Une fenêtre de l’explorateur de fichier s’ouvre |  |
| 3 | Choisissez le fichier d’extension « .xdd » et appuyer sur »Ouvrir » | Prenez le fichier « staubli\_io.xdd » | Vous allez voir apparaître le fichier «.xdd » dans les propositions de la toolbox |  |
| 4 | Appuyer sur le bouton « Close » |  | Vous êtes redirigée sur le projet |  |
| 5 | Aller dans la barre de recherche de la toolbox et taper le nom de votre fichier « .xdd »  (Cela est présent dans la partie droite de l’écran) |  | Vous allez voir apparaître le fichier « .xdd » dans les propositions de la toolbox |  |
| 6 | Ensuite faites un glisser/déposer du matériel comprenant le nom de votre fichier, présent dans la toolbox, dans le visuel du projet |  | Vous devez voir votre matériel comprenant la connectique voulu |  |

|  |  |
| --- | --- |
| Test réalisé par : | Réalisé le : |
| Commentaire : | Approbation : |

|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Préparer le robot |
| Objectif | Démarrer le TX40 afin qu’il soit opérationnel |
| Préconditions | Le robot est bien câblé au réseau |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Mettre autotransfo, transfo et général pc sur "On" |  | Les disjoncteurs sont fermés |  |
| 2 | Mettre l’interrupteur du PC5 sur "On" |  | Le disjoncteur est fermé |  |
| 3 | Mettre la poignée bleue de mise en air à l’horizontale |  | Les manos affichent une pression de 6 bars |  |
| 4 | Allumer le système chaine d’embouteillage |  | On peut voir l’écran de la chaine s’allumer |  |
| 5 | Lancer ARwin Start up via un double toucher sur l’écran | Attendre 2 min | La barre du bas passe au vert |  |
| 6 | Lancer MappView via un double toucher sur l’écran |  | Une page s’ouvre |  |
| 7 | Cliquer en haut a gauche sur connexion et sélectionner stéphane |  | Une représentation du système s’affiche |  |
| 8 | Réaligner les barrières de sécurité si elles sont affichées en rouge sur l’IHM |  | Toutes les barrières sont en vert |  |
| 9 | Ouvrir les logs et supprimer les erreurs éventuelles |  | Il n’y a plus de messages d’erreur dans les logs |  |
| 10 | Allumer le CS8 |  | Attendre d’arriver sur le menu principal du MCP |  |

|  |  |
| --- | --- |
| Test réalisé par : | Réalisé le : |
| Commentaire : | Approbation : |