|  |  |
| --- | --- |
| 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 à 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 : |

|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Envoyer un programme au CS8 |
| Objectif | Transférer un programme du pc de développement vers le CS8 via SRS |
| Préconditions | Le CS8 est connecté au réseau, en marche et un programme a déjà été rédigé sur SRS |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Lancer SRS sur le pc de développement et ouvrir un projet |  | Le projet s’ouvre correctement |  |
| 2 | Ouvrir l’outil de transfert dans l’onglet "Accueil" |  | Une fenêtre "Cibles" s’ouvre |  |
| 3 | Remplir les champs Hôte, Nom d’utilisateur et Port. (Laisser les autres vides) | Hôte : 10.16.7.18  Login : default  Port : 5653 | Une nouvelle fenêtre s’ouvre avec nos programmes à gauche et ceux du CS8 à droite |  |
| 4 | Développer l’onglet "Applications VAL3" à gauche et sélectionner le programme à transférer |  | La case à gauche du nom du programme sélectionné est cochée |  |
| 5 | Cliquer sur les doubles flèches au milieu du haut de la fenêtre | Cliquer sur oui si une fenêtre demande d’écraser le programme | Le programme est affiché quand on défile l’onglet "Applications VAL3" à droite |  |

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

|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Exécuter un programme via le MCP |
| Objectif | Lancer un programme stocké sur le CS8 au moyen du MCP |
| Préconditions | Un programme est stocké sur le CS8 et le robot est en état de marche |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Sur le MCP, appuyer sur la touche entrée pour accéder à l’onglet "Application Manager" |  | "Val3 Applications" est affiché |  |
| 2 | Appuyer encore sur entrée |  | Une fenêtre avec "+Disk" s’ouvre |  |
| 3 | Utiliser les flèches pour naviguer dans les programmes et appuyer sur entrée pour en sélectionner un | Pour développer un dossier, utiliser la flèche de droite | Le nom du programme est affiché avec un "+" devant en dessous de "Val3 Applications" |  |
| 4 | Cliquer sur le bouton vert se situant en dessous du bouton d’arrêt d’urgence en haut à droite |  | Des leds vertes s’allument en dessous du bouton |  |
| 5 | Appuyer sur le bouton run du MCP | Le bouton run ressemble à une flèche verte | Une nouvelle fenêtre s’ouvre avec une liste des programmes importés |  |
| 6 | Sélectionner le programme à exécuter avec les flèches et la touche entrée |  | La fenêtre se ferme et aucun message d’erreur n’apparait |  |
| 7 | Appuyer sur la touche "Move hold" au-dessus de run |  | Le robot exécute le programme choisi |  |

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

|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Calibrer le robot et la caméra |
| Objectif | Faire en sorte que le robot aille bien sur le point désigné par la caméra |
| Préconditions | Avoir définit un point en x :0 y :0 en commun pour la caméra et le robot. Avoir aussi calibré un pixel sur la grille = 10mm sur Insight explorer. |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Modifier le programme SRS afin que le robot s’arrête au-dessus de la pièce mais ne rentre pas. |  |  |  |
| 2 | Lancer le robot et ouvrir le programme modifié |  | Le nom du programme est affiché en dessous de « Application Val3 » |  |
| 3 | Lancer le programme sur le MCP |  | Une led verte fixe est allumée sur « run » et une bleue non clignotante sur « Move Hold » |  |
| 4 | Lancer le programme sur le PP |  | Le robot fait un mouvement j’jusqu’au-dessus de la pièce |  |
| 5 | Passer le robot en manuel grâce a la clé. (La mettre sur l’icône de main) |  | Un message justifiant le passage en manuel s’affiche sur le MCP |  |
| 6 | Mettre le robot sous tension tout en appuyant sur l’homme mort sous le MCP |  | LA led de mise sous tension s’allume en vert |  |
| 7 | Sélectionner l’outil tool en bas à droite du MCP et bouger le robot sur l’axe Z afin de voir si l’outil rentre dans le gabarit |  | L’outil rentre ou non dans le gabarit |  |
| 8 | Si l’outil ne rentre pas et va trop loin baisser le coefficient par lequel la valeur est multipliée pour le calibrage sinon l’augmenter s’il ne va pas assez loin |  |  |  |
| 9 | Relancer un test jusqu’à ce que le robot entre dans le gabarit |  | Le robot rentre dans le gabarit |  |

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

|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Lancer un cycle de deboxage via le PP |
| Objectif | Lancer le deboxage de pièces en utilisant le PP |
| Préconditions | Le programme de deboxage est lancé sur le MCP et la caméra envoie des coordonnées |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Sur le PP, Cliquer sur reset tableau deux fois |  | Le bouton est grisé puis redeviens blanc |  |
| 2 | Sur le PP, Cliquer sur envois coordonnées. |  | Le bouton va se griser |  |
| 3 | Sur le PP Cliquer sur fin envoi |  | Le robot commence le deboxage |  |

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