

Une image contenant texte

Description générée automatiquement

Cahier de recette

06 avril 2023

Quentin POLOUBINSKI

Castel Frere

Cahier de recette :

|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Alimenter le robot |
| Objectif | Mettre en fonction le robot |
| Pré condition |  |

### Fiches Recettes

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Mise en énergie (400V) +Air comprimé(6bar) |  |  |  |
| 2 | Mettre le sélectionneur sur ON | Lampe allumer en Orange | La CPU s’allume |  |
| 3 | Attendre d’arriver sur l’interface google de la CPU |  | Voir la fenetre de bureau sur la CPU |  |
| 4 | Lancer ArWin setup |  | Fenetre s’ouvre « Fenetre ArWin setup |  |
| 5 | Attendre que la barre Arwin Status information deviennent verte | Peux prendre en 2-3min d’attente | Barre ArWin setup information en verte |  |
| 6,7 | Tourner le bouton de l’alimentation du robot sur On |  | L’homme mort clignote |  |
| 8 | Attendre que l’homme mort finissent de clignoter | Tout les boutons à droite ainsi que les Modes : RUN,Move Hold ,Joint, Point,Tool,Frame ainsi que SEL |  |  |
| 9 | Double cliquer sur MapView |  | Attendre que la fenetre MapView qui se lance |  |
| 10 | Cliquer sur le profil <Anonymous> |  | Cliquer sur utiliateur |  |
| 11 | Cliquer sur Etudiant |  | Affichage des roles |  |
| 12 | Cliquer sur Stephane |  | Etudiant deviens Stephane |  |
| 13 | Cliquer sur connexion | Utilisateur : Stephane  Mot de passe :  **Aucun mot de passe** | La fenetre du système est allumé |  |
| 14 | Vérifier que les lignes sur la maquette sont vertes | Si lignes rouges vérifier personne dans le secteur du plan de travail du robot ou décaler légèrement our les aligner aux autres | Vérifier que les lignes sur la maquette sont vertes |  |
| 15 | Cliquer sur l’affichage d’erreur | L’affichage au milieu en bas du schéma du projet | Voir les erreurs |  |
| 16 | Cliquer sur le bouton a gauche | Le bouton a un panneau de signalisation avec un check  Une erreur persistera c’est le panneau de signalisation en Jaune | Enlever toutes les croix rouges rapports d’erreur |  |
|  | Recliquer sur le schéma du projet |  | Voir le bon déroulement de la machine |  |

|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Eteindre le robot |
| Objectif | Mettre en OFF le robot |
| Pré condition | Le robot est alimenté |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Cliquer sur Stop de la CPU | Un programme tourne | Le programme se coupe |  |
| 2 | Tourner le bouton de l’alimentation du robot sur Off |  | L’Homme mort s’éteint |  |
| 3 | Mettre le sélectionneur sur OFF | Lampe orange s’éteint | La CPU s’éteint |  |
| 4,5 | Couper l’énergie (400V) +Air comprimé(6bar) |  | Le Robot est à présent éteint |  |

|  |  |
| --- | --- |
| Titre | Lancer un programme en simulation |
| Objectif | Allumer le logiciel et se référer à l’annexe mettre en simulation |
| Pré condition | Le CS8 en simulation est ON |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| N° | Démarche | Données | Comportement attendu | OK ? |
| 1 | Sélectionner le programme |  | L’élément sélectionner est en surbrillance bleu |  |
| 2 | Faire un clic droit sur le programme |  |  |  |
| 3 | Faire un click gauche  Recharger l’application |  |  |  |
| 4 | Puis faire clic droit sur le Controller |  | Une fenêtre s’ouvre avec les paramètres du controller |  |
| 5 | Puis click gauche sur Afficher l’émulateur | Attendre un peu | Une application s’ouvre le controller |  |
| 6,7 | Attendre que la fenêtre écrit « Not Connected » |  | La fenêtre <Main menu> |  |
| 8 | Choisir le menu Application manager puis faire entrer | Pour naviguer utiliser les flèches directionnelles du clavier en dessous du pavé numérique | Application Manager  Avec un fichier <<VAL3 applications>> |  |
| 9 | Appuyer sur F7 | En bas il est écrit Open au-dessus du bouton f7 | Ouvre une fenêtre  <<Open Application>> |  |
| 10 | Sélectionner le disk | Pour naviguer utiliser la flèche de droite  Une petit « + » indique qu’il y a des programmes | La liste déroulante des programmes apparait |  |
| 11 | Descendre afin de choisir le programmer voulu | Programme : -Ex12 | Banderole noir descendu sur le programme voulu |  |
| 12 | Appuyer sur la touche f8 |  | Le programme est sur la fenêtre -Val3  Le programme est donc dans le contrôleur |  |
| 13 | Appuyer sur la fenêtre du Controller <<Système>> |  | Affichage d’une liste déroulante <<Contact Homme à mort >> |  |
| 14 | Appuyer le power Supply de la simulation | Choisir ex 12 | Le mode RUN est activé |  |
| 15 | Appuyer sur Moove |  | Renvois hold  Et sur le logiciel le robot bouge |  |

# Lancer un programme en réel :

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |