

MISE EN MARCHÉ

- Vérifier que le bras est en position basse.
- Appuyer sur le bouton ON/OFF de l'alimentation 12V.
- Vérifier que le bouton d'arrêt d'urgence n'est pas enclenché.
- Vérifier que les masses embarquées sont correctement fixées.

COMMANDE DU COMAX



- Lancer le logiciel Interface_CoMax sur le Bureau ou dans le menu démarrer.
- Cliquer sur "Connexion" puis sur "Activation" . L'axe se positionne par défaut en position Basse.

L'interface ci-dessous apparaît :

Positionner CoMax

Commander Axe

Connexion

Activation

Collaboration

Paramétrer Axe

Acquisition axe

CO MAX Pilotage, Paramétrage et Acquisitions Robot Collaboratif Mono-Axe

Etat / Mode: ACTIVE PROFIL DE POSITION




Carte de commande EPOS2 (schéma bloc simplifié)

Zc: Consigne Position Axe (Humain)
 Ft: Effort manuel (Humain)
 Uj: Tension capteur (mesure effort)
 Oc: Consigne de Vitesse
 Ic: Consigne de Position
 Im: Courant Moteur
 Om: Position Moteur
 Zp: Position Axe
 Vp: Vitesse Axe







ATTENTION : Même si vous êtes certain de vos réglages, ne validez JAMAIS un nouveau réglage (gains des correcteurs) si le COMAX n'est pas en position basse. Sinon le robot COMAX chutera brutalement, avec un gain trop faible. De plus, si vous coupez l' "Activation" lorsqu'il est en position haute il tombera par réversibilité.

COMMANDES PRINCIPALES : passage des modes « CONNEXION – ACTIVATION – COLLABORATION »

Cette page vous permet d'avoir un aperçu rapide des possibilités offertes par le logiciel "Interface CoMax".

- Cliquer sur l'icône "Positionner CoMax"  et commander l'axe en position Inter, Haute puis Basse.
- Activer la commande "Collaboration" . Tester le comportement de l'axe lors d'une action manuelle sur la poignée.
- Placer alors 3 masses supplémentaires de 1 kg sur le support de masse et tester à nouveau le comportement collaboratif. La sensation ressentie par l'utilisateur est-elle modifiée ?
- Enlever les masses additionnelles mises en place sur le support de masses.
- Désactiver la commande "Collaboration" et commander l'axe en position Basse.
- **TOUT EN TENANT LA POIGNEE**, placer le sélecteur "Activation" sur la position 0 : . Indiquer si le mécanisme de transmission est réversible ou irréversible ?

PRISE DE MESURE

- Placer de nouveau le sélecteur "Activation"  sur la position 1.
 - Sélectionner l'icône « Acquisition axe »  puis préparer les acquisitions en cliquant sur l'icône « Paramétrer Acquisition » .
 - Cliquer sur l'icône « Paramètres par défaut »  et sélectionner « Asservissement de Position ». Sélectionner les courbes que vous souhaitez afficher.
- | | Actif | Variable | Octets |
|-----|-------------------------------------|----------------------|--------|
| 1 : | <input checked="" type="checkbox"/> | Consigne de Position | 4 |
| 2 : | <input checked="" type="checkbox"/> | Position Moteur | 4 |
| 3 : | <input checked="" type="checkbox"/> | Vitesse Moteur | 4 |
| 4 : | <input type="checkbox"/> | Vitesse Moteur | 4 |
- En partant de la position Basse et en l'absence de masses additionnelles, solliciter l'axe  par un échelon de position **Mode asservissement :** **POSITION** de +30 mm pour atteindre la hauteur 50mm.
- | Position demandée | |
|-------------------|----------|
| Consigne : | 14677 qc |
| | 50.00 mm |
- On cliquera sur l'icône  pour modifier l'affichage des courbes et des échelles.