



- Mettre sous tension le système puis lancer le logiciel Maxpid.

Cette fenêtre offre à l'utilisateur les possibilités :

- d'établir la communication entre l'ordinateur et MAXPID, interrupteur « **Connexion** » ;
- d'étalonner le capteur de position du système, icône « **Etalonner capteur** » ;
- d'accéder aux paramètres d'asservissements, icône « **Paramétrer asservissement** » ;
- de piloter le déplacement de MAXPID, icône « **▲** » ;
- d'envoyer une consigne de position, objet « **Consigne de position** » ;
- de travailler, objet « **TRAVAILLER avec MAXPID** », avec les outils proposés par le logiciel :
 - o le schéma organique animé ;
 - o la réponse à une sollicitation ;
 - o le schéma cinématique animé ;
 - o la mesure du couple statique moteur ;
- d'accéder en ligne aux documentations utiles, objet « **Documents MAXPID** » ;
- de réaliser 3 Travaux Pratiques interactifs de découverte du système MAXPID, objet « **TP découverte** » ;
- de découvrir le robot PLANECO de tri des déchets ménagés et de situer les chaînes fonctionnelles du type MAXPID présentes dans ce robot, objet « **PLANECO** ».



- Sélectionnez « **TRAVAILLER avec MAXPID** », puis sélectionnez « **Réponse à une sollicitation** », s'affiche à l'écran la fenêtre suivante :



- Cette fenêtre vous offre de nombreux champs de saisies, ils vous permettent :
 - de choisir le déplacement et le type de sollicitation,
 - de régler l'acquisition et la configuration de votre MAXPID,
 - de choisir l'aspect de vos courbes.