Système : Axe Emericc



Document : Mise en œuvre Lycée Dorian Renaud Costadoat Françoise Puig

Mise en œuvre de l'Axe Emericc





1.	Mettre le système sous tension,	Interrupteur d'alimentation
2.	Sur le PC connecté à l'axe aller dans le dossier D:\Windows XP2, cliquer sur "Windows XP2".	Logs 21/11/2019 11:12 Dossier de fichiers Windows XP2 26/04/2017 13:09 Raccourci Windows XP2 11/10/2019 15:25 VirtualBox Machin Windows XP2.vbox-prev 11/10/2019 12:14 Fichier VBOX-PREV Windows XP2.vbox-tmp 14/10/2019 17:26 Fichier VBOX-TMP WinXP-disk1 21/11/2019 11:12 Virtual Machine Di
3.	une fois que le bureau de la machine vir- tuelle Windows XP apparaît, cliquer sur Winaxe32	Winaxe32
4.	Le logiciel recherche les cartes présentes et la première doit apparaître.	Port série Nouvelle recherche 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 Ave v3.9 0FF USE Abandon
5.	Demander une prise d'origine de la ma- chine en cliquant sur le bouton « Prise d'oringine ». La fenêtre suivante appa- raît, cliquer alors sur « Prise d'origine », l'axe doit alors se mettre en mouvement et s'arrêter au milieu.	Prise d'origine





1 Asservissement en position

•		Ass. Position
6.	Pour faire fonctionner le système en as- servissement en position, il suffit de choi- sir le mode de fonctionnement parmi les suivants.	Proportionnel
		P.D.
		P.I.
		P.I.D.
7.	L'interface propose les paramètres sui- vants, cliquer sur Lancer la mesure.	Image: cons: E P×E A pos. Codeur Gain 0 255 Prop. 25
		Amplitude de l'échelon 100 mm
		Mesure Durée 2000 ms 200 points
		Courbes complémentaires Consigne variateur Consigne variateur Freur
		Lancer la mesure Retour
8.	Après la mise en mouvement, les courbes apparaissent.	





2 Asservissement en vitesse

9.	Pour faire fonctionner le système en as-	Ass. Vitesse
	servissement en vitesse, il suffit de choi- sir le mode de fonctionnement parmi les suivants.	Proportionnel
10.	L'interface propose les paramètres sui- vants, cliquer sur Lancer la mesure	Image: conserved problem Cons E K B Codeur Gain Codeur Gain Codeur Gain Codeur Gain Codeur Codeur

