

Système : Robot Jockey

Document : Mise en œuvre

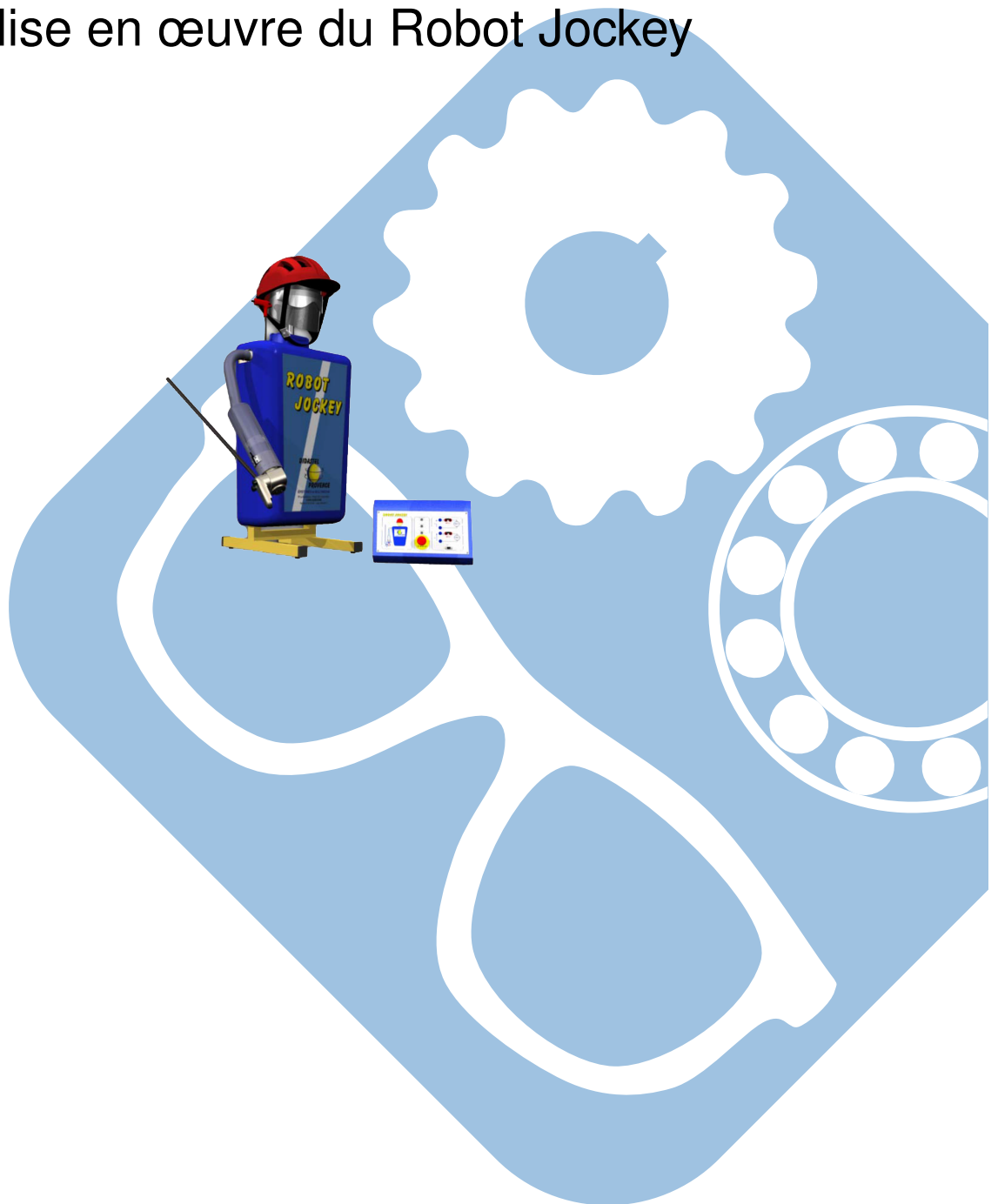
Lycée Dorian

Renaud Costadoat


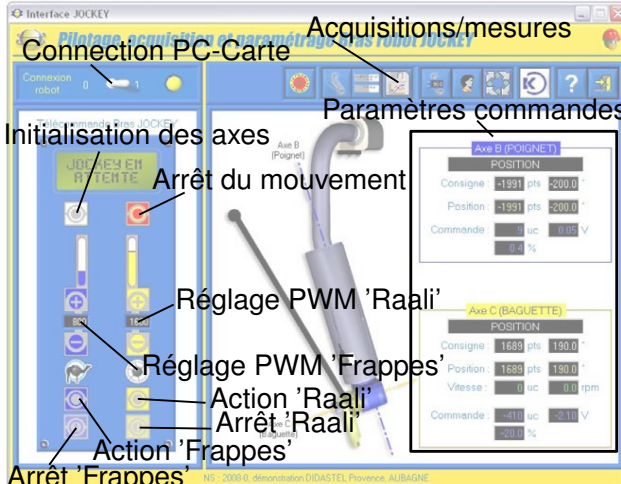
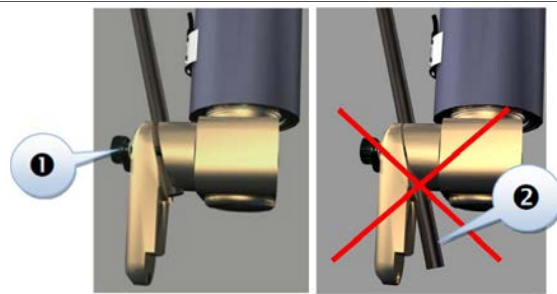
Françoise Puig



Mise en œuvre du Robot Jockey





1 Initialisation



<ol style="list-style-type: none"> 1. Mettre le système sous tension, 2. Lancer le logiciel de pilotage de la barrière, l'interface suivante doit apparaître, <ol style="list-style-type: none"> 1. Cliquer sur Connexion PC/Carte, 2. Cliquer sur Initialiser . 	
<ol style="list-style-type: none"> 3. Afin de ne pas bloquer le mouvement, il ne faut pas faire dépasser la baguette comme sur l'image 2. 	

2 Pilotage manuel


2.1 Mouvement de Raali

Sélectionner la valeur 'Réglage PWM Raali', puis cliquer sur 'Action Raali'  pour lancer le mouvement et sur 'Arrêt Raali'  pour l'arrêter.

2.2 Mouvement de Frappes

Sélectionner la valeur 'Réglage PWM Raali', puis cliquer sur 'Action Raali'  pour lancer le mouvement et sur 'Arrêt Raali'  pour l'arrêter.

2.3 Arrêter les moteurs

Les moteurs émettent un sifflement lorsqu'ils sont alimentés, il faut donc cliquer sur 'Arrêt du mouvement'  pour les arrêter.

