

Mise en service du logiciel Adept ACE

Le logiciel Adept ACE fonctionne sur un ordinateur connecté au robot, habituellement par un Adept SmartController. Les robots Adept Cobra i600/i800 n'utilisent pas d'Adept SmartController. L'ordinateur est connecté directement au robot.

Ce manuel d'instructions concerne les systèmes robotisés suivants :
Adept Quattro, Adept Cobra, Adept Viper. Les robots Adept Cobra i600/i800 sont exclus.

REMARQUE : le démarrage du logiciel Adept ACE pour ces systèmes robotisés est traité dans le *Manuel d'instructions robots Adept Cobra i600/i800* et dans le *Guide d'installation rapide robots Adept Cobra i600/i800*.

Sécurité

Les manuels pour le robot et contrôleur doivent être lus par tout le personnel qui installe, utilise ou entretient les systèmes Adept ou qui évolue dans la cellule de travail.



AVERTISSEMENT : les instructions pour l'installation, l'exploitation et l'entretien données dans ce manuel doivent être scrupuleusement respectées.

Les systèmes Adept sont contrôlés par ordinateur et peuvent actionner des systèmes distants sous le contrôle du programme de manière ponctuelle ou lors d'événements que le personnel ne peut prévoir. Il est essentiel que les protections soient en place pour empêcher le personnel de pénétrer dans la cellule de travail quand l'équipement est sous tension.



AVERTISSEMENT : Adept Technology interdit strictement toute installation, mise en service ou exploitation d'un robot Adept sans les protections appropriées conformes aux législations locale et nationale en vigueur. Les installations réalisées dans les pays de l'UE et de l'EEA doivent satisfaire aux normes EN 775/ISO 10218 (sections 5 et 6), EN 292-2 et EN 60204-1, (section 13).

L'intégrateur du système robotisé ou l'utilisateur final doit s'assurer que toutes les protections requises sont installées (barrières, portes, tapis etc.). La cellule de travail du robot doit être conçue selon les législations locales et nationales en vigueur.

Comment obtenir de l'aide ?

Pour obtenir de l'aide sur un logiciel ou du matériel Adept, reportez-vous au manuel d'instructions **How to Get Help Resource Guide** (référence Adept 00961-00700).

Pour plus d'informations, veuillez consulter le site Web d'Adept :

<http://www.adept.fr>

Bibliothèque de documents Adept

La bibliothèque de documents Adept (ADL – Adept Document Library) contient la documentation sur les produits Adept. La bibliothèque ADL est accessible de la manière suivante :

- avec le CD du logiciel Adept (livré avec le système robotisé)
ou
- sur le site Web d'Adept. Dans la barre de menu placée sur la page d'accueil du site Web d'Adept (adept.com), sélectionnez Support > Document Library. Saisissez l'adresse URL suivante dans votre navigateur Web :

http://www.adept.com/Main/KE/DATA/adept_search.htm

Pour rechercher des informations sur une rubrique particulière, utilisez le moteur de recherche de la bibliothèque de documents de la page principale Adept Document Library.

Conditions

Dispositifs d'Adept

- Robots de la série Adept Quattro, Adept Cobra, ou Adept Viper
- Adept SmartController CX

Configuration informatique requise

Pour plus d'informations sur le matériel et les logiciels indispensables pour travailler sur Adept ACE, reportez-vous au fichier Adept ACE Lisezmoi. Ce fichier Lisezmoi est livré avec le logiciel Adept ACE (dans un fichier ZIP ou sur un CD-ROM).

Connexion de l'ordinateur utilisateur au SmartController

Pour l'installation, la configuration et la programmation, l'Adept SmartController doit être connecté à un ordinateur ou à un processeur Adept SmartVision EX.

- Connectez l'ordinateur au SmartController au moyen d'un câble croisé Ethernet.
- A la place d'un câble croisé Ethernet, vous pouvez également utiliser deux câbles standard Ethernet avec un concentrateur ou commutateur de réseau.

REMARQUE : n'utilisez en aucun cas un câble croisé Ethernet avec un concentrateur ou commutateur de réseau.

Pour plus d'informations, reportez-vous au *Adept ACE User's Guide*.

Installation du logiciel Adept ACE

Le logiciel Adept ACE est installé via le CD-ROM du logiciel Adept ACE.

1. Insérez le CD-ROM dans le lecteur approprié de votre ordinateur.
Si la fonction d'exécution automatique est activée, le menu du logiciel Adept s'affiche.
Sinon, vous devez démarrer manuellement le CD-ROM.
2. Si vous mettez à jour le logiciel Adept ACE, dans le menu du CD-ROM du logiciel Adept ACE, il est très important de lire le document **Read Important Information**.
3. Dans le menu du CD-ROM du logiciel Adept, cliquez sur :
Install the Adept ACE Software
L'assistant d'installation Adept ACE s'ouvre.
4. Suivez les instructions qui s'affichent pour procéder à l'installation étape par étape.
5. Une fois l'installation terminée, cliquez sur **Finish**.
6. Après avoir quitté l'assistant Adept ACE, cliquez sur **Exit** dans le menu du CD-ROM pour fermer le menu.

REMARQUE : il est nécessaire de redémarrer l'ordinateur après l'installation d'Adept ACE.

Procédure de démarrage du logiciel Adept ACE

Avant le démarrage

Avant d'utiliser le robot, il est essentiel de vérifier que le système est correctement installé et que tous les équipements de sécurité fonctionnent correctement. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'instructions de votre robot.



DANGER : après avoir installé le robot, vous devez le tester avant de l'utiliser pour la première fois. Ces tests permettent d'éviter des dommages matériels et corporels, ces derniers pouvant s'avérer fatals. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'instructions de votre robot.

Procédure de démarrage du système

Mettez votre système sous tension (comme décrit dans les sections suivantes) :

Pour les robots Quattro s650H et s650HS et Cobra s600, s800 et s800 inversé :

1. Activez l'alimentation de 200 à 240 Vca sur votre robot.
2. Activez l'alimentation de 24 Vcc sur votre robot.
3. Activez l'alimentation de 24 Vcc sur votre contrôleur.

Pour les robots Cobra s350 :

1. Activez l'alimentation de 200 à 240 Vca sur le MB-40R.
2. Activez l'alimentation de 24 Vcc sur le MB-40R.
3. Activez l'alimentation de 24 Vcc sur votre contrôleur.

Pour les robots Viper s650, s850, s1300 et s1700 avec PA-4 :

1. Mettez sous tension secteur le PA-4.
2. Activez l'alimentation de 24 Vcc sur votre contrôleur.

Pour les robots Viper s650 et s850 avec MB-60R :

1. Activez l'alimentation de 200 à 240 Vca sur le MB-60R.
2. Activez l'alimentation de 24 Vcc sur le MB-60R.
3. Activez l'alimentation de 24 Vcc sur votre contrôleur.

Procédure de démarrage du logiciel Adept ACE

Avant de continuer cette procédure, le robot doit être mis sous tension et l'afficheur doit indiquer OK.

1. Mettez l'ordinateur sous tension et démarrez Adept ACE.
 - Double-cliquez sur l'icône d'Adept ACE se trouvant sur le Bureau de Windows
 - ou
 - dans le menu Démarrer de Windows, cliquez sur **Démarrer > Programmes > Adept Technology > Adept ACE > Adept ACE.**
2. En utilisant le menu Adept ACE Startup, effectuez une connexion et créez un nouveau domaine d'activité pour le contrôleur.

Activation de la haute puissance

Après avoir démarré Adept ACE et effectué une connexion au contrôleur, vous pouvez activer la haute puissance pour les moteurs du robot :

1. Dans le menu général d'Adept ACE, cliquez sur l'icône pour activer la haute puissance :
2. Pressez et lâchez le bouton haute puissance sur le boîtier de commande lorsqu'il clignote.



REMARQUE : le boîtier de commande, référence Adept 30356-10358, est installé à côté du robot (voir la figure suivante) :

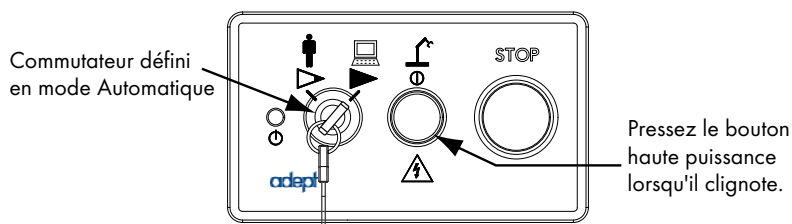


Figure 1 : bouton haute puissance du boîtier de commande

REMARQUE : le bouton sur le boîtier de commande doit être pressé dans les 10 secondes. Si le bouton ne clignote plus, vous devez activer la haute puissance encore une fois.

Cela active la haute puissance sur les moteurs du robot et le robot sera étalonné.

- Sur les robots Quattro, le voyant d'état et le témoin lumineux en haut du robot clignote durablement en orange.

Sur les robots Cobra, le voyant d'état clignote durablement en orange.

Sur tous les robots Viper, le voyant d'état du variateur clignote rapidement en vert (si l'afficheur clignote lentement en vert, a une autre signification).


De plus, le témoin lumineux sur tous les robots Viper avec option A IP 65 clignote durablement en orange.

- L'afficheur digital sur le robot ou variateur affiche ON.

Contrôle de l'utilisation du système



AVERTISSEMENT : assurez-vous, la zone de travail est sans obstacle et que le robot peut se déplacer librement.

1. Mettez la vitesse moniteur de la barre d'outils Adept ACE sur 50.
 2. Utilisez la fonction « Robot Jog Control », afin de vérifier si le robot peut être mis en mouvement dans chaque direction. Pour accéder à la fonction « Robot Jog Control », cliquez sur la barre d'outils Adept ACE, puis sur l'icône « Launch Robot Jog Control » : 
- Le menu « Robot Jog Control » s'ouvre.
- a. Mettez la vitesse sur 10%.
 - b. Le mode Comp est sélectionné en série.
Passez au mode World, s'il s'agit d'un robot Quattro.
Passez au mode Joint, s'il s'agit d'un robot Cobra ou Viper.
 - c. Sur les robots Quattro, utilisez la fonction « Jog Control », pour bouger le robot dans chaque direction. Sur les autres robots, bougez chaque articulation dans chaque direction.
3. Le système est prêt à être utilisé.
Allez à la prochaine section afin de vérifier les fonctions d'arrêt d'urgence.

Contrôle des fonctions d'arrêt d'urgence

Vérifiez que tous les dispositifs d'arrêt d'urgence fonctionnent correctement (pupitre manuel T2, boîtier de commande et tout dispositif fourni par l'utilisateur). Testez tous les boutons, systèmes de sécurité, barrières immatérielles, etc., en activant la haute puissance, puis en ouvrant le dispositif de sécurité. Le bouton de haute puissance du boîtier de commande doit s'éteindre (voir **figure 1**).

Pour plus d'informations sur votre robot, reportez-vous au manuel d'instructions.

Programmation d'un robot Adept

Pour savoir comment utiliser et programmer le robot, reportez-vous au *Adept ACE User's Guide*, *AdeptSight User's Guide* et les *instructions V+*. Vous trouvez ces documents dans l'Adept Document Library. Saisissez l'adresse URL suivante dans votre navigateur Web :

http://www.adept.com/Main/KE/DATA/adept_search.htm

Référence Adept : 09719-002, Rev A

Copyright 2010, Adept Technology, Inc. Tous droits réservés.

5960 Inglewood Drive • Pleasanton, CA 94588 • USA • Phone 925.245.3400 • Fax 925.960.0452

Otto-Hahn-Strasse 23 • 44227 Dortmund • Germany • Phone +49.231.75.89.40 • Fax +49.231.75.89.450

Block 5000 Ang Mo Kio Avenue 5 • #05-12 Techplace II • Singapore 569870 • Phone +65.6755 2258 • Fax +65.6755 0598



5960 Inglewood Drive
Pleasanton, CA 94588
925.245.3400