# Fonctionnement



On s'intéresse ici à l'asservissement de l'axe 4 du robot Ericc : axe de poignet.

### **A - MISE EN MARCHE**

Réaliser la connexion au système :

- Brancher le Robot Ericc au secteur.
- Brancher le Robot Ericc au PC avec le port USB.
- Sur le bureau, démarrer le logiciel Arduino.



## **B - COMMANDE**

ATTENTION : Ne pas cliquer sur le bouton "Téléverser", qui enverrait un programme vide vers la carte Arduino !

- Dans l'onglet "Outils/Type de carte" vérifiez que le matériel est connecté sur "Arduino/Genuino Uno".
- Dans l'onglet "Outils/Port:" vérifiez que le matériel est connecté sur "COM... (Arduino Mega or Mega 2560)".

sketch_oct07a	Formatage automatique Archiver le croquis	Ctrl+T		
oid setup() { // put your setup	Moniteur série	Ctrl+Maj+M	F	
	Type de carte			
	Port	1		Serial ports
roid loop() [ // put your main	Programmateur Graver la séquence d'initialisation			COM1 COM3
			1	COM9 (Arduino Mega or Mega 2560)

- Cliquer sur l'icône "Moniteur Série" 🙋 ou dans "Outils/Moniteur série".
- En bas à droite, sélectionner la vitesse d'échange des données entre ARDUINO et PC doit être de 115200 baud (bits/s), cliquer sur "Nouvelle ligne" et cocher "Défilement automatique".
- L'interface homme machine suivant apparaît :

💿 COM9 (Arduino Mega or Mega 2560)	<b>x</b>					
	Envoyer					
	<u>^</u>					
***************************************						
* ROBOT ERICC 3	*					
<ul> <li>* Axe de poignet</li> </ul>	*					
*****						
ve						
Choix :	=					
- Mise au zero de l'axe> 1						
- Asservissement en position> 2						
- Etude detecteur> 3						
- Etude statique> 4						
( et Entree)						
( co inoice,						
	-					
Défilement automatique     Nouvelle ligne	▼ 115200 baud ▼					

- Réaliser la "Mise au zéro de l'axe" en rentrant le chiffre correspondant dans la barre.
- Réaliser un essai "Asservissement de position" en rentrant le chiffre correspondant dans la barre.
- Renseigner un réglage du correcteur PID dans la barre :

Correcteur proportionnel $K_p$	20
Correcteur intégral K <sub>i</sub>	0
Correcteur dérivé <i>K</i> <sub>d</sub>	0

• Puis renseigner une valeur de consigne de position angulaire dans la barre :

Echelon de position angulaire $\theta_c$ (°)	60
--	----

Le poignet Ericc tourne, puis se stabilise.

Vous obtenez des mesures donnant : Date, Consigne, Sortie, Courant consigne, Mesure, Commande, Courant.

# Acquisition

### **VISUALISATION DES MESURES**

• Copier/Coller les valeurs générées par le logiciel, directement dans le tableur "LibreOffice Calc".

ATTENTION : Soyez attentif aux séparateurs entre les colonnes ainsi qu'aux virgules des décimales !

- Supprimer d'éventuelles valeurs superflues.
- Sélectionner une plage de données qui vous intéresse.
- Tracer le diagramme en cliquant sur l'icône "Diagramme".
- Dans l'onglet "Type de diagramme", sélectionner "XY dispersion" et "Lignes seules".

<u>ATTENTION :</u> Un diagramme de type "Ligne" tracerait toutes les colonnes en fonction du numéro de la ligne !



