

Manuel de configuration de logiciel de robot



Configuration de logiciel de robot

1. Reliez le robot au PC par l'intermédiaire du câble d'USB.

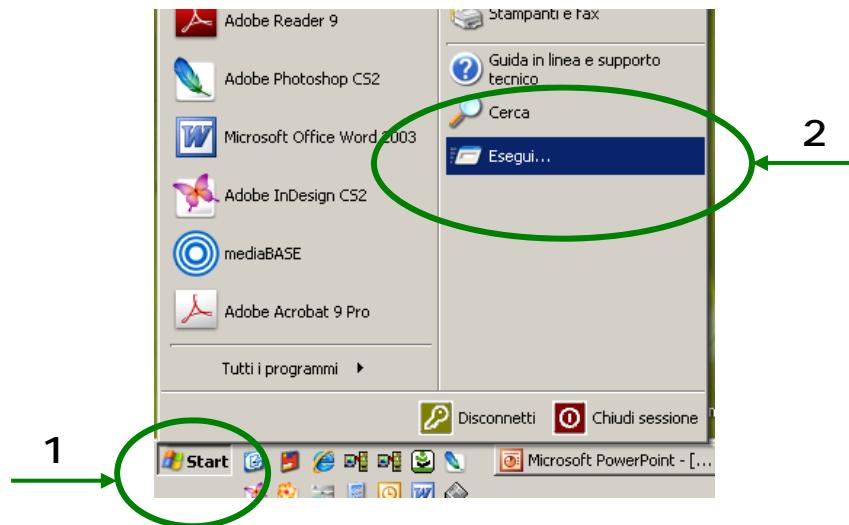


2. Mettre le robot sous tension

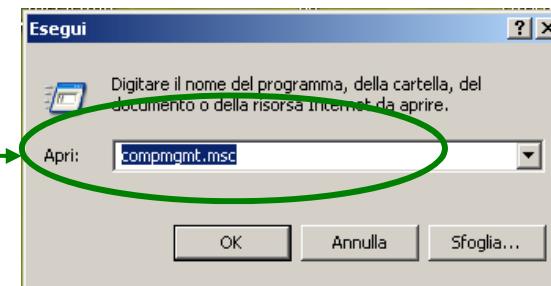


Configuration de logiciel de robot

3. Vérifiez la communication (port de COM)
sur votre PC, cliquez Démarrer(1), executé(2)



4. Entrez la commande **compmgmt.msc** et
cliquez OK

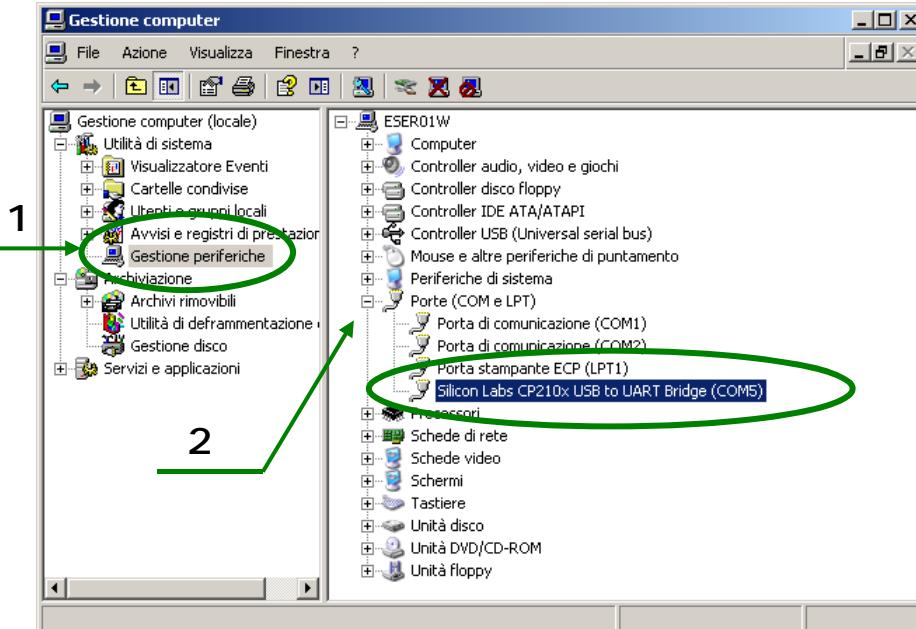


Configuration de logiciel de robot

5. Cliquez gestionnaire du périphérique(1), et ouvrir le sous menu Ports (COM & LPT) en cliquant sur "+" (2)

6. Vérifierz le port COM associé au lien:

"Silicon Labs CP210x USB to UART Bridge (COM...)"



7. Double cliquez sur l'icone Robot sur le bureau



Robot

Configuration de logiciel de robot

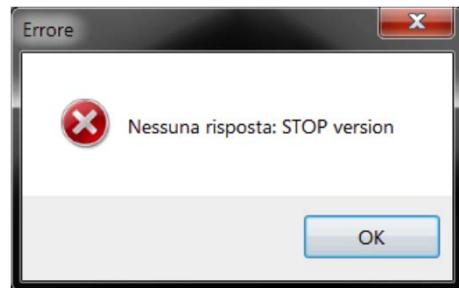
8. Cliquez en haut à gauche sur extra, puis sur Setting . Choisissez le menu port série du robot, spécifiant celui trouvé dans le gestionnaire de périphérique(étape 6).



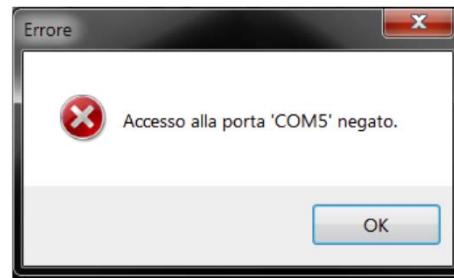
9. Choisissez dans le menu le port série (PowerScan) un port différent du port série du robot

10. Cliquez sur OK pour confirmer.

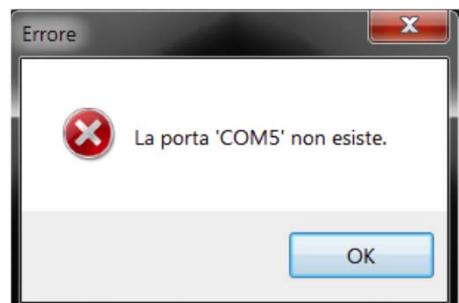
Installation de logiciel ou dépannage de configuration



Démarrer au (point 2)



Vérifiez le port série
(point 9)



Vérifiez le port du
robot (point 6 et 8)



Vérifiez le port série
(point 6 et 9)