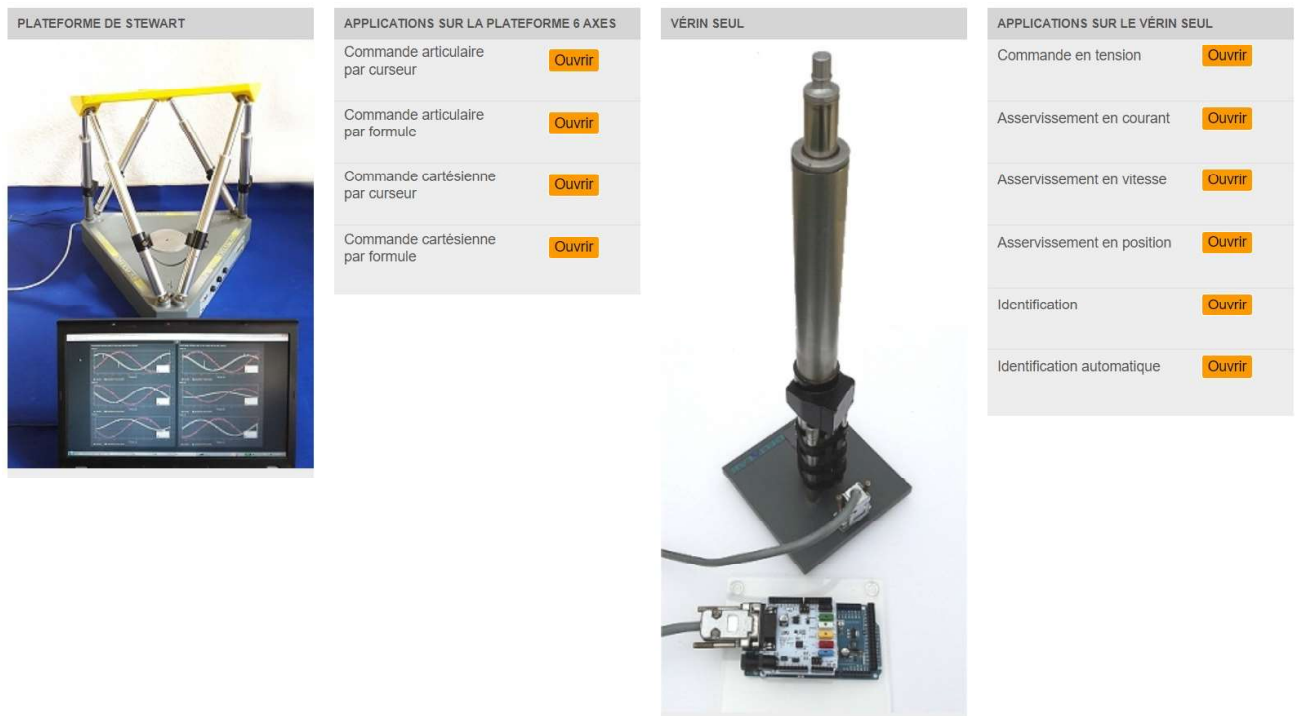


6 Mise en œuvre de l'ensemble

6.1 Première utilisation

La mise en œuvre du système se fait en suivant ces différentes étapes :

- Brancher le convertisseur USB / Ethernet sur un port USB 3.0 de votre ordinateur et le câble Ethernet sur le connecteur RJ45 de la plateforme
- Brancher l'alimentation fournie sur le connecteur jack de la plateforme
- Attendre environ 1 minute le démarrage du système
- Lancer le logiciel MyViz (après avoir attendu la minute de démarrage)
- Ouvrir le menu « Applications → Robots didactiques → Plateforme de Stewart Deltalab et vérin seul → Tableaux de bord ». La page suivante s'affiche alors dans MyViz :



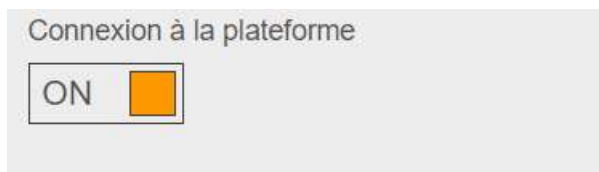
Elle permet d'accéder en un simple clic aux tableaux de bord permettant de piloter la plateforme 6 axes ou le vérin seul, si vous possédez pour ce dernier le système de commande réalisé par 3Sigma

- Choisir par exemple le tableau de bord de pilotage du Stewart « Commande articulaire par curseur » en cliquant sur le bouton « Ouvrir » correspondant

- Ce tableau de bord s'ouvre dans MyViz :



- Si vous souhaitez piloter la plateforme réelle, commuter sur « ON » le bouton de la zone « Connexion à la plateforme » :



Dans le cas contraire, si vous souhaitez simplement simuler la plateforme, laissez ce bouton sur « OFF ». Un message vous indique que vous êtes en mode simulation :



- Quelque soit le mode utilisé, attendre 5 à 10 s avant de lancer l'exécution en commutant sur « ON » le bouton de la zone « Lancement de l'exécution » :



Le système (réel ou simulé) est alors pilotable pour la durée spécifiée au-dessous du bouton