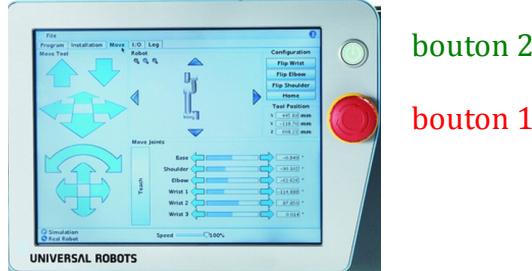


# Notice d'allumage - arrêt du robot UR10

## Procédure de démarrage

1. Vérifier que le robot n'est pas dans une configuration proche d'une collision. Dégrafer puis prendre en main le panel de commande du robot



2. Vérifier que le bouton d'arrêt d'urgence du panel du robot est déverrouillé (**bouton 1**).
3. Appuyer sur le bouton de mise sous tension du panel de contrôle (**bouton 2**)

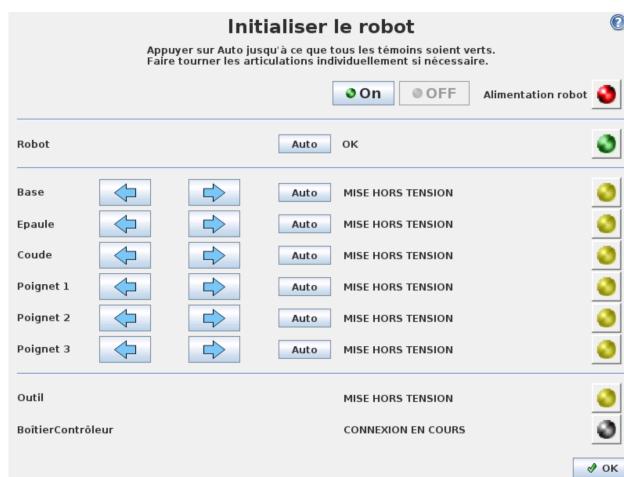
*Patienter pendant le démarrage du contrôleur puis de l'interface.*

*L'écran affiche un message : « le robot a changé de mode ».*

*L'utilisation du panel (tablette tactile) nécessite l'utilisation d'un stylo pointeur spécifique (et uniquement celui-ci).*

4. Appuyer sur le bouton « Vers l'écran d'initialisation ».

*L'interface bascule vers la page d'initialisation du robot.*



5. Appuyer sur le bouton « ON » et attendre quelques secondes jusqu'à ce que chaque axe indique « PRET »
6. Appuyer sur le bouton « Démarrer »

*Les freins de chaque axe se relâchent, ce qui fait un peu de bruit ; le robot bouge un peu.*

7. Si le robot n'est pas en risque de collision avec lui-même ou avec des solides extérieurs, appuyer et maintenir appuyer le bouton « Auto » correspondant à la ligne « Robot » pour initialiser tous les axes simultanément.

*Le robot se met en mouvement ; une fois l'initialisation terminée, tous les axes indiquent OK.*

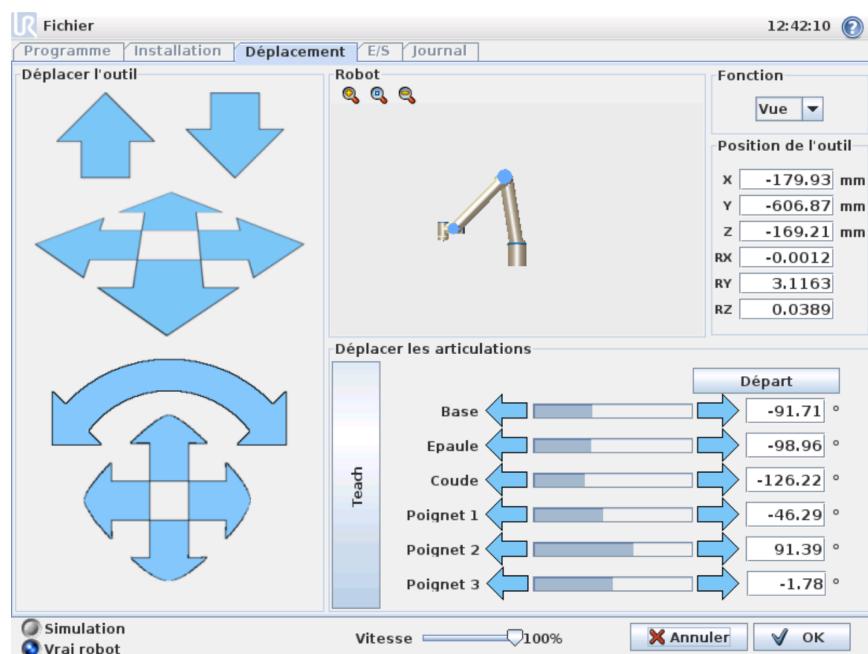
Si le robot est proche d'un solide extérieur ou risque de rentrer en collision avec lui-même car trop « replié », appeler l'enseignant pour initialiser les axes un par un à l'aide des flèches bleu correspondantes

*Chaque axe du robot se met en mouvement ; une fois l'initialisation terminée, l'axe correspondant indique OK.*

8. Une fois l'initialisation terminée pour tous les axes valider en appuyant sur « OK » en bas à droite

*L'écran bascule vers la page d'accueil*

9. Sélectionner le second onglet « Déplacement »



*La page de commande manuelle des déplacements s'affiche.*

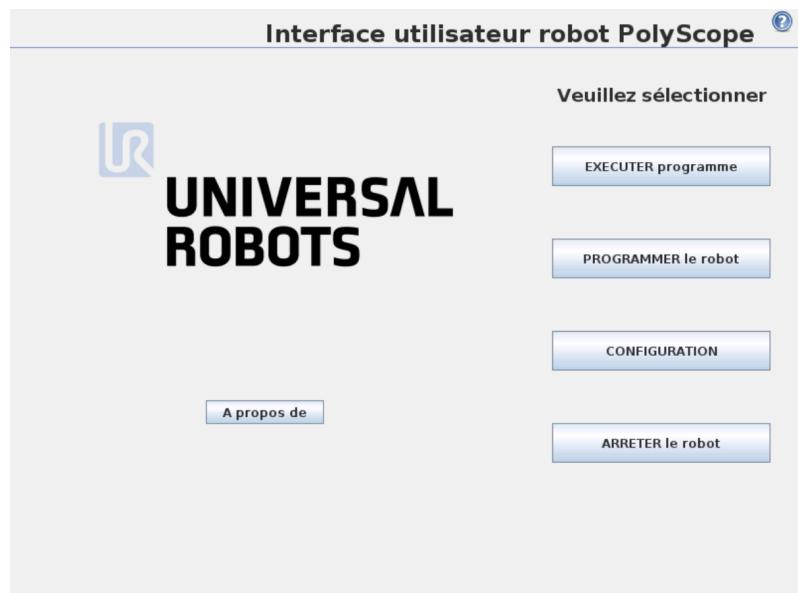
10. Pour remettre le robot dans une configuration standard « déplié », appuyer sur le bouton « Départ » de la zone « Déplacer les articulations ».
11. Depuis la nouvelle page affichée, appuyer et maintenir appuyé sur « Auto » jusqu'à ce que le robot s'immobilise
12. Valider alors par « OK » en bas à droite

*L'affichage rebascule vers la page des déplacements manuels.*

## Procédure d'arrêt du robot

1. Depuis la page de déplacements manuels, appuyer sur le bouton « Départ » de la zone « Déplacer les articulations ».
2. Repositionner le robot dans sa configuration standard par appui et maintient sur le bouton « Auto ». Une fois le robot en position verticale, valider par « OK ».
3. Appuyer alors sur l'arrêt d'urgence du panel pour serrer les freins et désactiver la puissance dans le contrôleur.
4. Appuyer sur le menu « Fichier » situé tout en haut à gauche puis sélectionner « Quitter ».

*L'affichage rebasculer vers la page d'accueil.*



5. Appuyer sur « ARRETER le robot » ; valider par « Oui ».

*Le contrôleur du robot s'éteint.*

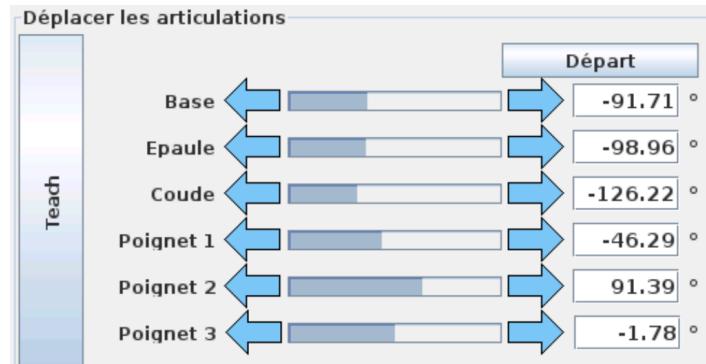
6. Raccrocher le panel sur le boîtier du contrôleur et ranger le stylet dans sa boîte.

# Notice de pilotage manuel du robot UR10

La suite du document présente quatre principaux modes pour effectuer des déplacements manuels sur le robot : commande articulaire, commande de l'effecteur dans le repère de base, commande de l'effecteur dans le repère de l'effecteur, commande par apprentissage.

## Commande articulaire

- Depuis l'onglet « Déplacement », les mouvements de chaque axe se font par appui sur les flèches bleues correspondantes dans zone « Déplacer les articulations ».

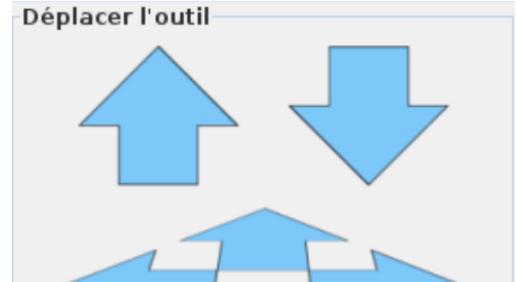


## Commande de l'effecteur dans le repère de base du robot

- Depuis l'onglet « Déplacement », il faut sélectionner « **Base** » dans le menu déroulant de la zone « Fonction » en haut à gauche.



- Les déplacements se font directement par appuis sur les **flèches bleues** de la zone « Déplacer l'outil ».



- Il est alors possible de spécifier des déplacements en donnant les valeurs des positionnements ou les valeurs des variations de positionnement par appui sur un des champs de la zone « Position de l'outil ».

Position de l'outil		
x	-179.93	mm
y	-606.87	mm
z	-169.21	mm
RX	-0.0012	
RY	3.1163	
RZ	0.0389	

## Commande de l'effecteur dans le repère de l'effecteur

1. Depuis l'onglet « Déplacement », il faut sélectionner « **Outil** » dans le menu déroulant de la zone « Fonction » en haut à gauche.

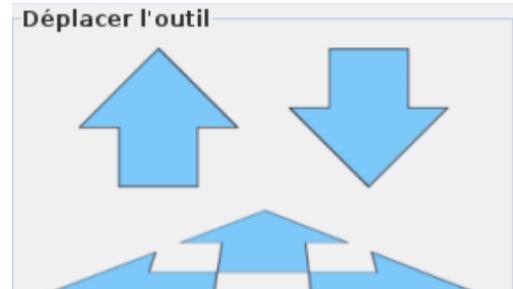


2. Les déplacements se font directement par appuis sur les **flèches de couleur rouge, verte et bleue**, de la zone « Déplacer l'outil ».

**La couleur rouge correspond à l'axe X**

**La couleur verte correspond à l'axe Y**

**La couleur bleue correspond à l'axe Z**



3. Il est alors possible de spécifier des déplacements en donnant les valeurs des positionnements ou les valeurs des variations de positionnement par appui sur un des champs de la zone « Position de l'outil ».

Position de l'outil	
x	-179.93 mm
y	-606.87 mm
z	-169.21 mm
RX	-0.0012
RY	3.1163
RZ	0.0389

## Commande par apprentissage

1. Se positionner sur l'onglet « Déplacement »
2. Prendre le panel dans la main gauche en glissant la main derrière la lanière noire, et se rapprocher du robot
3. En appuyant sur le bouton noir situé à l'arrière du panel d'une main, déplacer le robot de l'autre main en attrapant chacun des corps ou directement le tête du robot.

