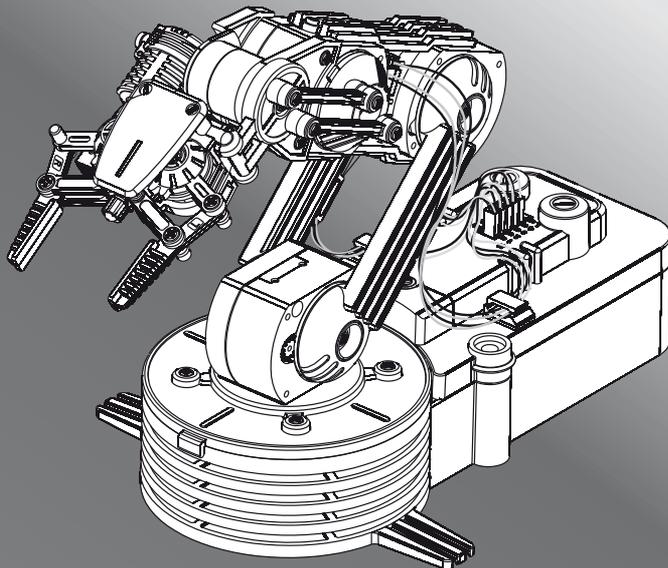


NC-1425

FRA



# CONNECTIQUE USB

pour NC-1424

Mode d'emploi



# **CONNECTIQUE USB**

**pour NC-1424**



# SOMMAIRE

<b>Consignes préalables</b> .....	<b>6</b>
Sécurité .....	6
Recyclage.....	7
<b>Votre nouvelle connectique US</b> .....	<b>8</b>
Contenu .....	8
Système requis .....	8
<b>Section 1: Hardware</b> .....	<b>9</b>
<b>Préparation</b> .....	<b>10</b>
Outils requis.....	10
<b>Liste des pièces</b> .....	<b>11</b>
<b>Préparation du branchement</b> .....	<b>12</b>
<b>Montage</b> .....	<b>15</b>
<b>Section 2: Software</b> .....	<b>21</b>
<b>Installation du pilote</b> .....	<b>22</b>
<b>Installation du logiciel</b> .....	<b>24</b>
<b>Le logiciel de commande „Robotic Arm“</b> .....	<b>28</b>
Commande directe („SIMPLE“) .....	29
La programmation („PROGRAMMATION“).....	30
Programmer les mouvements .....	31
<b>Dépannage</b> .....	<b>35</b>

## CONSIGNES PRÉALABLES

### Sécurité

- Ce mode d'emploi vous permet de vous familiariser avec le fonctionnement du produit. Conservez précieusement ce mode d'emploi afin de pouvoir le consulter en cas de besoin.
- Concernant les conditions de garantie, veuillez contacter votre revendeur. Veuillez également tenir compte des conditions générales de vente!
- N'utilisez l'appareil que comme indiqué dans la notice. Une mauvaise utilisation peut endommager le produit ou les appareils voisins.
- Un démontage ou la modification du produit affecte sa sécurité. Attention Risque de blessures!
- Faites attention lorsque vous manipulez votre produit. Une chute ou un coup peuvent l'abîmer.
- Ne pas exposer le produit à l'humidité ni à la chaleur extrême.
- Ne pas plonger le produit dans l'eau ni dans aucun autre liquide.
- Recommandé à partir de 12 ans !



**ATTENTION:**

*Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dégâts. Sous réserve de modification et d'erreur!*

## Recyclage

Cet appareil électronique ne doit PAS être jeté dans la poubelle de déchets ménagers. Pour l'enlèvement approprié des déchets, veuillez vous adresser aux points de ramassage publics de votre municipalité.

Les détails concernant l'emplacement d'un tel point de ramassage et des éventuelles restrictions de quantité existantes par jour/mois/année ainsi que sur des frais éventuels de collecte sont disponibles dans votre municipalité.

# ATTENTION

Ne convient pas à  
des enfants de moins  
de 3 ans.



Présence de petits éléments  
pouvant être avalés!

Ne convient pas pour les jeunes enfants ! Veuillez à ce que les petits enfants ne mettent pas les petites pièces en bouche et ne les avalent pas. Risque d'étouffement ! Age minimum recommandé: 12 ans !



## VOTRE NOUVELLE CONNECTIQUE US

### **Chère cliente, Cher client,**

Nous vous remercions pour l'achat de cet article. Avec cette connectique USB, vous pouvez commander votre bras robotisé depuis l'ordinateur et programmer une suite de mouvements automatiques.

Afin d'utiliser au mieux votre nouveau produit, veuillez lire attentivement ce mode d'emploi et respecter les consignes et astuces suivantes.

### **Contenu**

- Platine de commande
- Câble USB
- Cache de rechange
- CD logiciel
- Mode d'emploi

### **Système requis**

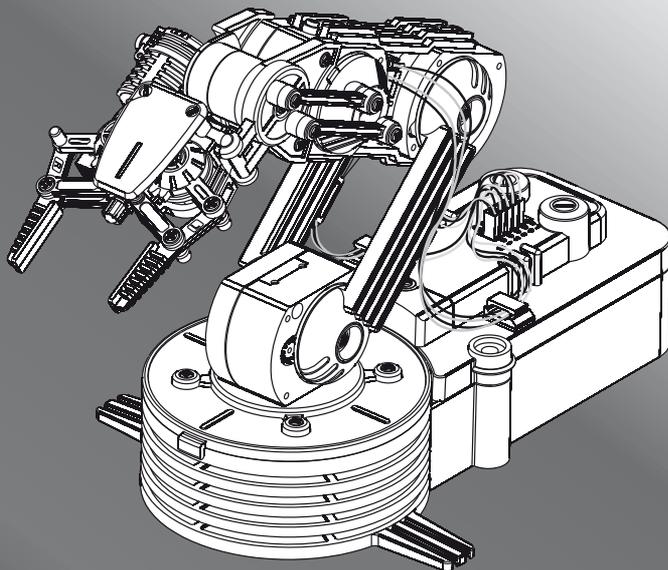
Pentium 3, 1,0 GHz ou supérieur

Espace disque dur libre: 100 Mo

RAM: 256 Mo ou plus

Windows 2000/XP/Vista

Connectique USB 2.0



# CONNECTIQUE USB

## Section 1: Hardware

FRA

## PRÉPARATION



**NOTE:**

*Détachez prudemment chaque pièce de la plaque et limez-les avec un petit couteau.*

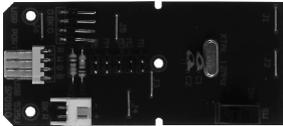
### Outils requis

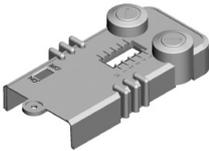
Tournevis



# LISTE DES PIÈCES

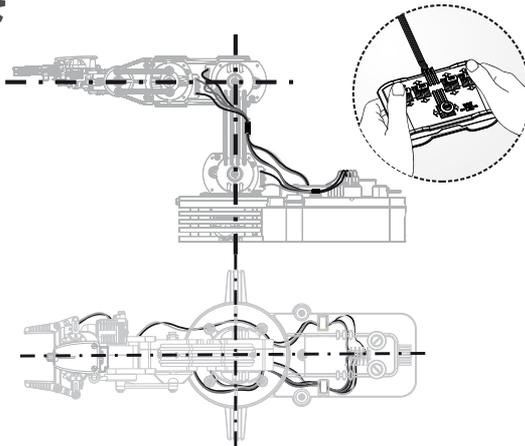
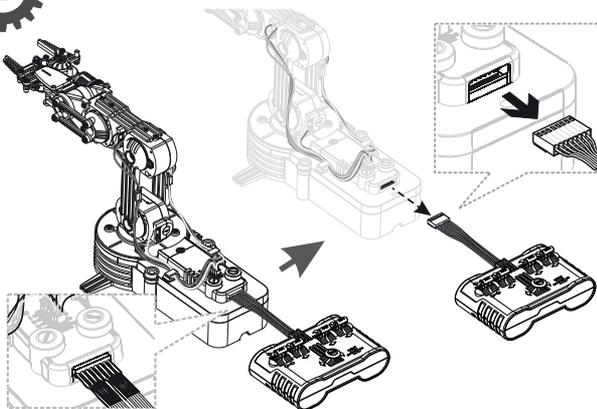
P1	Câble USB
	
Qté	1

P3	Connectique USB
	
Qté	1

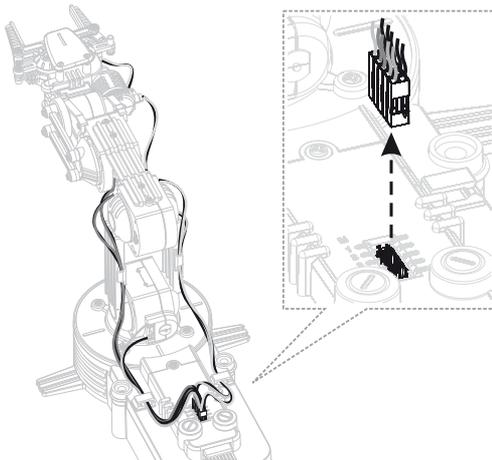
P2	Couvercle
	
Qté	1

P4	CD-ROM
	
Qté	1

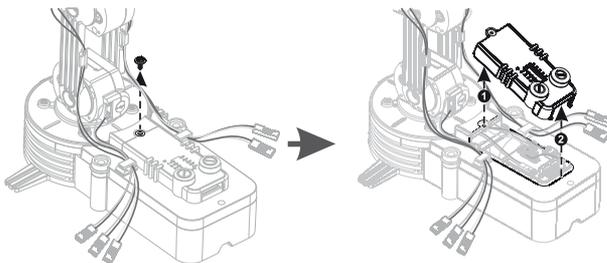
## PRÉPARATION DU BRANCHEMENT

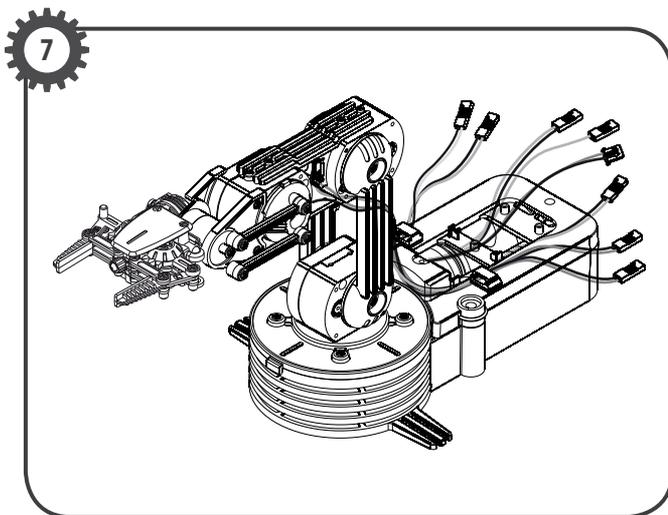
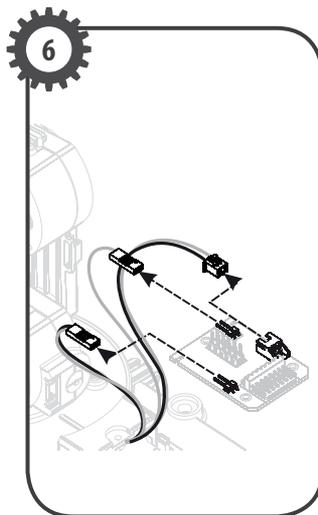
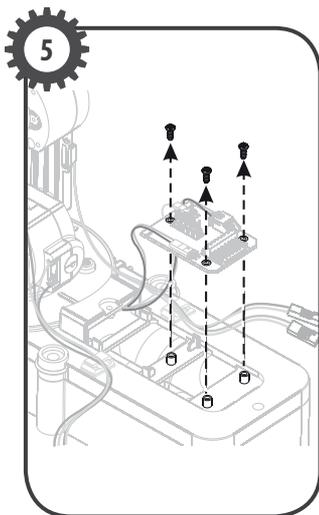
**1****2**

3

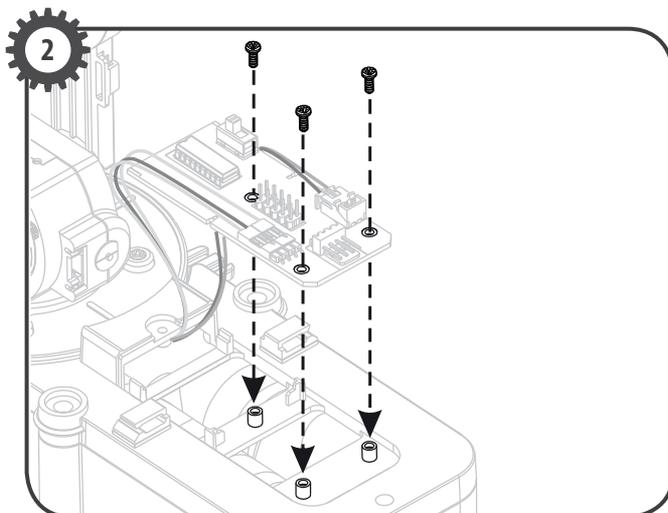
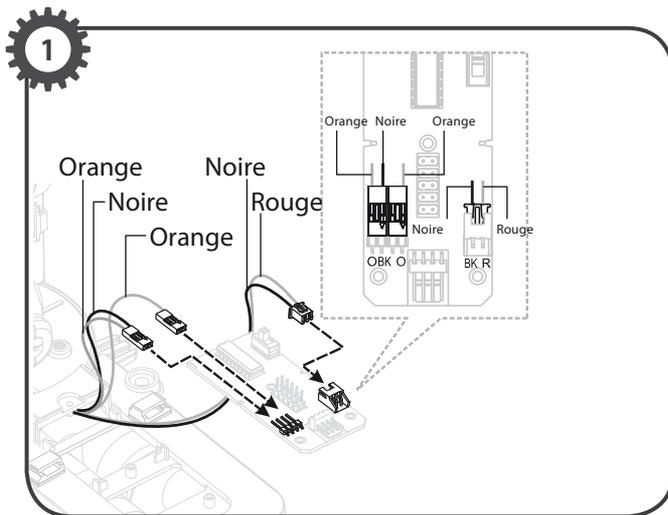


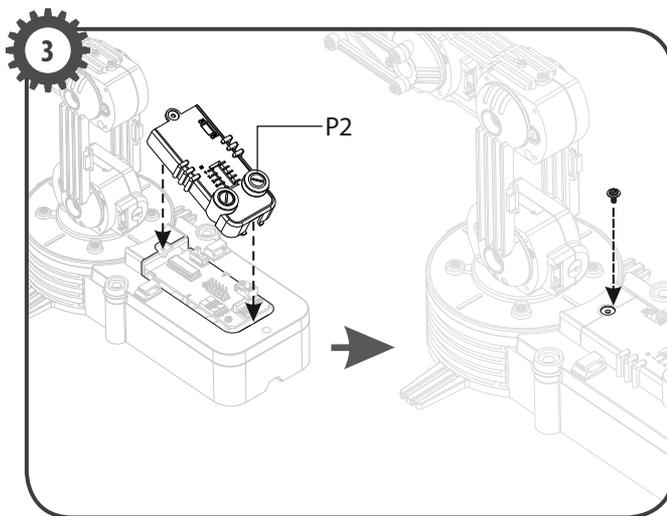
4



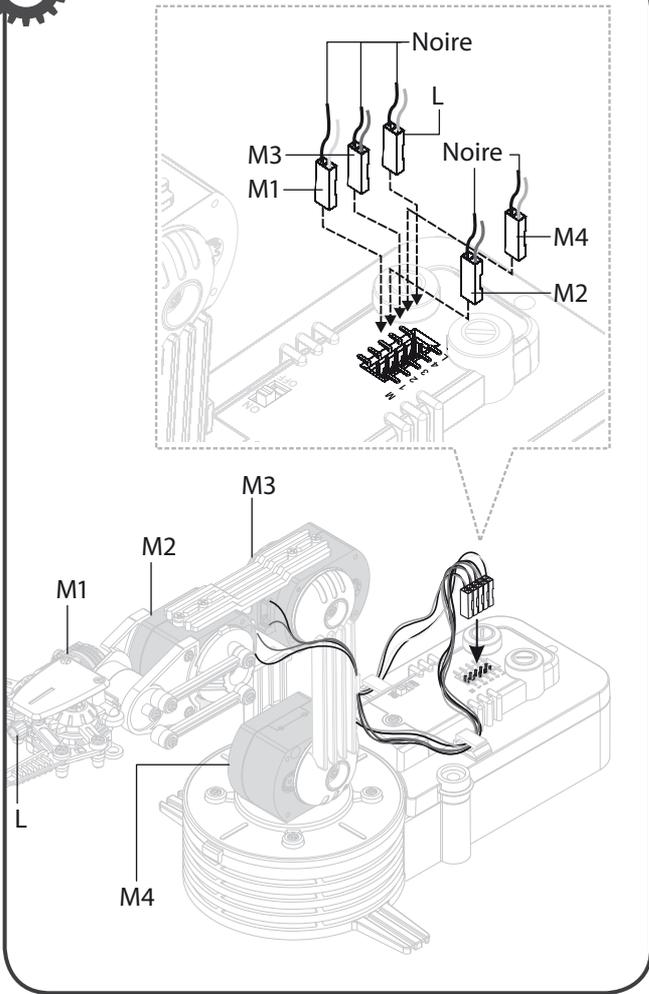


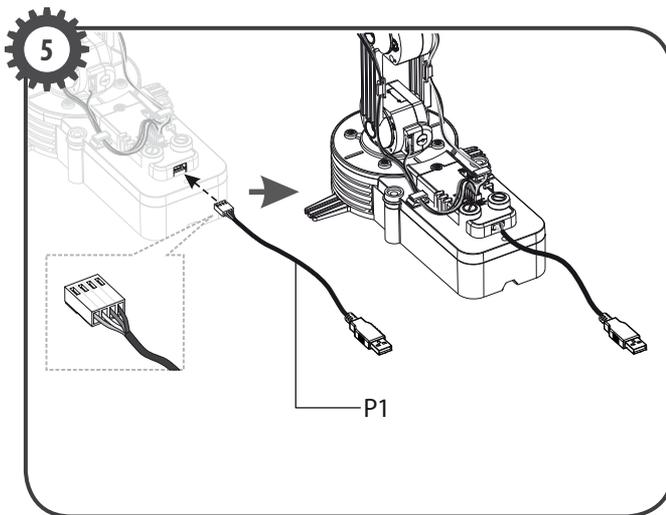
# MONTAGE



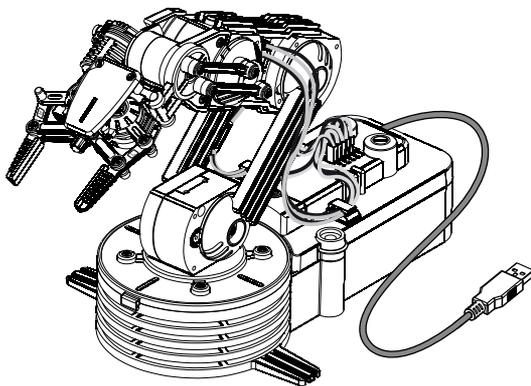


4

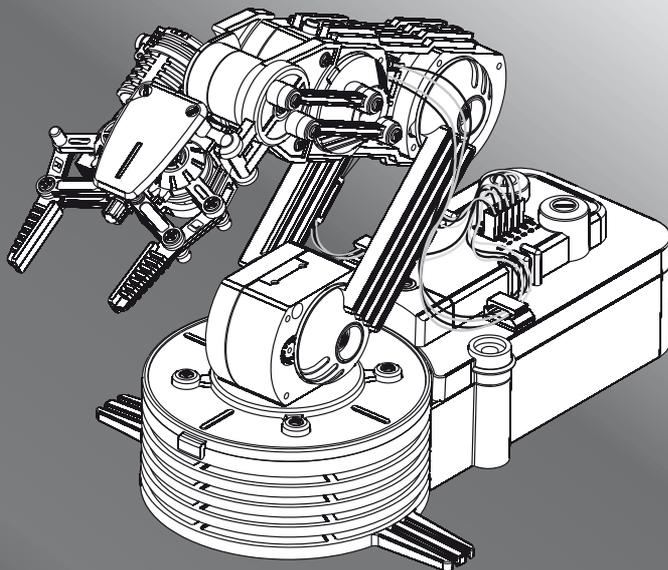




6







# CONNECTIQUE USB

## Section 2: Software

## INSTALLATION DU PILOTE

1. Insérez le CD logiciel dans un lecteur de votre ordinateur. Placez l'interrupteur du bras robotisé sur „ON“.
2. Branchez maintenant le câble sur un port USB libre de votre ordinateur.
3. L'assistant d'installation matériel de Windows démarre. Cochez „Non, pas cette fois“ puis cliquez sur „Suivant“.



4. Sélectionnez „Installer le logiciel automatiquement“ puis cliquez sur „Suivant“.



5. Le pilote de la connectique USB pour le bras robotisé est en cours d'installation.

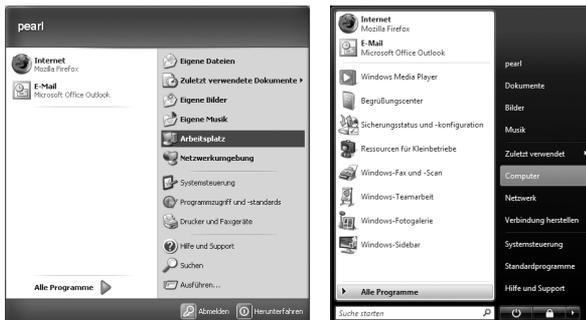


6. Une fois l'installation terminée, cliquez sur „Terminer“.

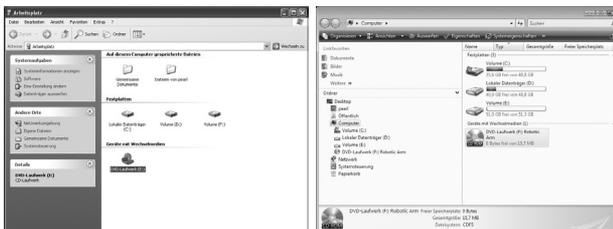


# INSTALLATION DU LOGICIEL

1. Insérez le CD logiciel dans un lecteur de votre ordinateur. Ouvrez le „Poste de travail“ (Windows XP), ou „Ordinateur“ (Windows Vista).



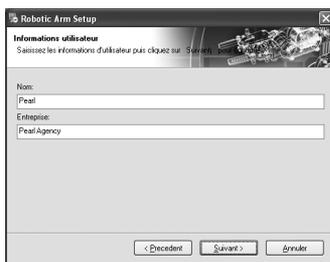
2. Sélectionnez un lecteur CD/DVD.



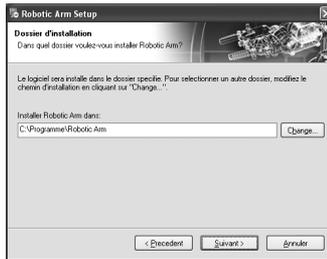
3. Ouvrez le dossier „Robotic Arm“.
4. Double cliquez sur le fichier „Install.exe“.
5. Sélectionnez „Français“ dans le menu.
6. L'assistant d'installation démarre. Confirmez avec „Suivant“.



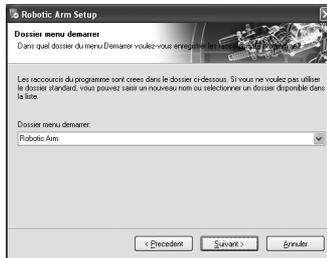
7. Remplissez les deux cases d'information puis cliquez sur „Suivant“.



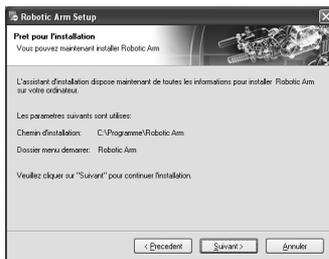
- Sélectionnez le dossier d'installation puis confirmez avec „Suivant“.



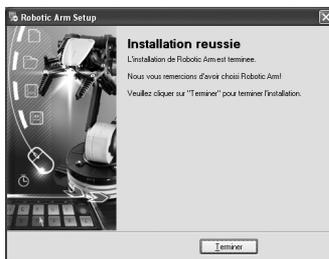
- Saisissez le nom du dossier dans le menu démarrer puis cliquez sur „Suivant“.



10. Vous voyez maintenant un aperçu des paramètres d'installation. Cliquez sur „Suivant“.



11. Une fois l'installation terminée, cliquez sur „Terminer“.



## LE LOGICIEL DE COMMANDE „ROBOTIC ARM“

Démarrez le logiciel en double cliquant sur l'icône du bureau.

Vous voyez un écran d'accueil. Cliquez sur „PLAY“.



Vous avez les possibilités suivantes:

Cliquez sur „SIMPLE“, pour commander directement le bras robotisé.

Cliquez sur „PROGRAMMATION“ pour programmer, enregistrer ou charger une suite de mouvements.

Cliquez sur „QUITTER“ pour quitter le logiciel de commande du bras robotisé.

## Commande directe („SIMPLE“)

La commande directe vous permet de régler chaque moteur du bras robotisé pour attraper ou déposer des objets.

Vous pouvez effectuer les commandes avec la souris ou le clavier.



- **Commande avec la souris**

Pour commander le bras robotisé avec la souris, vous disposez de deux possibilités.

Passer le curseur sur l'axe voulu et commandez le moteur avec la roulette de défilement, ou passez le curseur sur l'axe voulu et commandez le moteur en cliquant sur les icônes.

L'axe sélectionné est mis en évidence.

La direction du mouvement est indiquée par une flèche rotative.

- Commande avec le clavier**  
 Pour commander le bras robotisé avec le clavier, sélectionnez le clavier en cliquant sur le bouton „Mode“. Appuyez sur les touches du clavier inscrites sur les icônes de mouvement pour commander les moteurs en conséquence.  
 L'axe sélectionné est mis en évidence.  
 La direction du mouvement est indiquée par une flèche rotative.

## La programmation („PROGRAMMATION“)



### Zone de commande

„Enter“	Ajoute les mouvements réglés dans la liste de programmation.
„Ajouter“	Ajouter en position suivante dans la liste.
„Insérer“	Insérer dans la liste à la position qui précède la sélection.

„Ecraser“	Insérer dans la liste en écrasant la sélection actuelle.
„Effacer tout“	Efface les mouvements réglés jusqu'à lors.

### Zone de gestion des fichiers

„Nouveau“	Créer un nouveau fichier de commande
„Ouvrir“	Charge un fichier de commande existant.
„Enregistrer“	Enregistre le fichier actuel.
„Fermer“	Quitte le mode de programmation.

### Zone de liste de commande

„Démarrer“	Démarre la liste de mouvement.
„Stop“	Stoppe le déroulement des mouvements en cours.
„Retour“	Démarre un déroulement des mouvements en sens inverse.
„Effacer“	Effacer le mouvement sélectionné dans la liste.

## Programmer les mouvements

Le déroulement des mouvements est une suite de mouvements simples enchaînés rapidement. Ces étapes peuvent aussi contenir des mouvements simultanés.

Utilisez le bouton „Mode“ pour choisir de commander le programme avec le clavier ou la souris.

- Commande avec la souris**  
 Pour commander le bras robotisé avec la souris, passez le curseur sur les icônes de mouvement et augmentez le temps de fonctionnement du moteur en restant cliqué sur l'icône.



L'axe sélectionné est mis en évidence. La direction du mouvement est indiquée par une flèche rotative.

- Commande avec le clavier**  
 Appuyez sur les touches du clavier inscrites sur les icônes de mouvement pour commander les moteurs en conséquence.



L'axe sélectionné est mis en évidence.  
La direction du mouvement est indiquée par une flèche rotative.

- **Ajouter un mouvement**

Pour ajouter un mouvement au bras robotisé, cliquez sur „Ajouter“.

Réglez maintenant les temps de fonctionnements de chaque moteur.

Si le temps réglé est trop long, vous pouvez le diminuer en sélectionnant la direction inverse.

Une fois tous les temps de fonctionnements réglés, cliquez sur „Enter“ et chaque mouvement apparaît dans la liste de droite.



*NOTE:*

*Vous pouvez aussi déplacer plusieurs moteurs en simultané.*

- **Insérer un mouvement**

Pour insérer un mouvement dans la liste, réglez le temps de fonctionnement du moteur et sélectionnez „Insérer“.

Sélectionnez un mouvement dans la liste de droite en cliquant dessus.

Le déplacement est inséré avant celui sélectionné quand vous confirmez avec „Enter“.

- **Ecraser un mouvement**

Pour remplacer un mouvement par un autre, réglez le temps de fonctionnement du moteur et sélectionnez „Ecraser“.

Sélectionnez le mouvement à remplacer dans la liste de droite en cliquant dessus.

Le mouvement est remplacé quand vous confirmez avec „Enter“.

- **Effacer un mouvement**  
Pour effacer un mouvement de la liste, sélectionnez-le dans la liste de droite en cliquant dessus.  
Cliquez sur „Effacer“ pour retirer le mouvement sélectionné.
- **Restaurer les temps de fonctionnement des moteurs**  
Pour restaurer les temps de fonctionnement des moteurs, cliquez sur „Effacer tout“.

## DÉPANNAGE



### NOTE:

*Lorsque vous branchez un périphérique USB sur un hub ou un switch, des incidents peuvent être causés par un de ces éléments. Suivez alors les consignes et astuces suivantes tant pour l'appareil USB lui-même que pour les appareils intermédiaires.*

### **Le périphérique USB n'est pas reconnu**

- Vérifiez que l'appareil soit allumé.
- Vérifiez que votre ordinateur remplisse les conditions requises (voir p. 8) par l'appareil.
- Débranchez le périphérique. Redémarrez le système d'exploitation et rebranchez le périphérique.
- Si vous branchez l'appareil sur un hub USB, tentez plutôt un branchement direct sur l'ordinateur.
- Vérifiez que les pilotes soient installés.
- Les ports USB à l'avant du PC ne fournissent pas assez de courant ou sont hors de fonction. Débranchez le périphérique et branchez-le directement sur un port USB à l'arrière du PC.
- Si vous utilisez une carte d'extension PCI avec plusieurs ports USB, préférez le branchement direct sur un des ports de la carte mère.
- Vérifiez que l'appareil soit branché dans le même port USB que lors de l'installation.
- Désinstallez les pilotes et réinstallez-les.
- Vérifiez que le port USB utilisé fonctionne bien.
- Vérifiez que les ports USB soient activés dans le BIOS.
- Désactivez la fonction Legacy-USB si votre BIOS le permet.
- Windows passe les périphériques USB connectés en mode économie d'énergie après un long moment

d'inactivité. Rebranchez l'appareil ou annulez le mode économie d'énergie. Pour cela, allez dans le „Panneau de configuration“ puis „Outils d'administration“.

Cliquez sur „Gestion de l'ordinateur“ → „Gestionnaire de périphériques“ → „Contrôleurs de bus USB“.

Choisissez „Gestion de l'alimentation“ et décochez la case du haut.

- Il arrive que Windows XP ne reconnaisse pas les ports USB des cartes mères au chipset AMD 754. Dans ce cas, installez les „Bus Master Drivers“ ou renseignez-vous auprès du fabricant de votre ordinateur.

### **Windows tente de réinstaller le matériel à chaque nouveau branchement.**

- Vérifiez que les pilotes soient installés.
- Vérifiez que l'appareil soit branché dans le même port USB que lors de l'installation.
- Effacez les pilotes et réinstallez-les.

### **Les transferts de données sont lents.**

- Vérifiez que vos ports USB soient à la norme 2.0. Pour les périphériques USB 2.0 il est généralement conseillé d'utiliser les systèmes d'exploitation à jour:
  - Windows XP: Servicepack 1 (ou supérieur)
  - Windows 2000: Servicepack 4 (ou supérieur)
- Vérifiez que l'USB 2.0 soit actif dans le BIOS.

### **L'ordinateur met du temps à démarrer ou ne démarre plus.**

- Plus vous avez branché de périphériques USB à l'ordinateur, plus il met de temps à démarrer.
- Branchez les périphériques USB après que l'ordinateur ait démarré.
- Les périphériques USB que vous n'utilisez pas peuvent être débranchés de l'ordinateur.

FRA





