

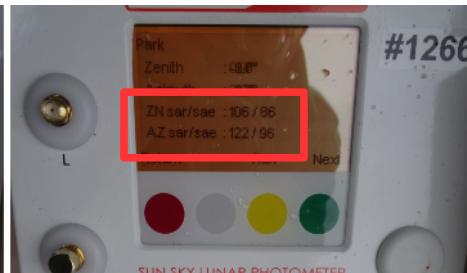
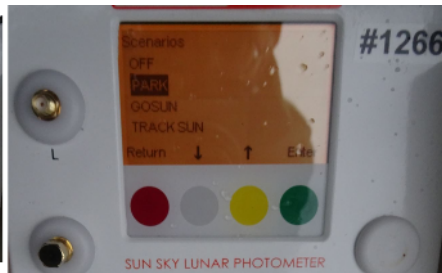
Durée : 30 minutes**Périodicité : Si nécessaire****Difficulté : Facile****Matériel nécessaire :** • De quoi noter

Relever les valeurs des index des 2 moteurs vertical (ZN) et horizontal (AZ) du robot. Ce sont de petits switchs qui permettent au robot de trouver son origine (tête vers le bas pour ZN) avant de commencer une mesure. Si l' (ou les) axe du robot est devisé ou son switchs est déréglé (ou défectueux) il ne se positionne plus au bon point de départ et le pointage solaire devient complétement hasardeux.

- Écrire la date et l'heure TU dans le cahier de laboratoire, et noter le nom de la manip et de l'opérateur.

Dans le boîtier Legrand Marina (clé accrochée à un coin), sur le boîtier "orange" de commande du photomètre :

- Attendre que le photomètre ne fasse plus de mesure (ne bouge pas) et faire la manip entre 2 mesures
- Appuyer sur le bouton jaune du bornier pour réveiller l'écran (fig.1)
- Enter sur SCENARIOS (fig. 2)
- Enter sur PARK (fig. 3)
- Noter les valeurs de ZN et AZ (sar/sae) (fig. 4)



- Répéter l'opération au moins 5 fois (PARK)
- Noter (regarder) où se PARK le robot en ZN et AZ.
 - Est-ce toujours la même position?
 - A t il bien la tête en bas (collimateur en bas) ?
 - Pour ce robot **sar/sae : doit être au max sar=sae+50 et sae autour de 70 max 85 et stable.**



**Procédure CIMEL :
Contrôle du PARK**

Page 2/2

Park	ZN sar/sae	AZ sar/sae
1		
2		
3		
4		
5		