

MS 004  
Page 1  
MS 004  
Page 2  
MS 004  
Page 3  
MS 004  
Page 4  
MS 004  
Page 5  
MS 004  
Page 6  
MS 004  
Page 7  
MS 004  
Page 8  
MS 004  
Page 9  
MS 004  
Page 10

LECTIONS "MENTOR"

**tergane**  
GUIDE PLANS  
TERGANE 45  
PROFILAGE & MANIPULATION

TECHNIQUE  
145  
5004-2

**MENTOR**

Electricité et électronique  
Electronique numérique  
Electronique analogique  
Electronique de puissance  
Automatisme et régulation  
Informatique industrielle  
Automatismes séquentiels  
Eléments auxiliaires

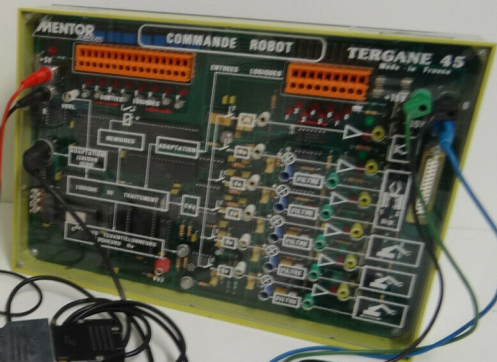
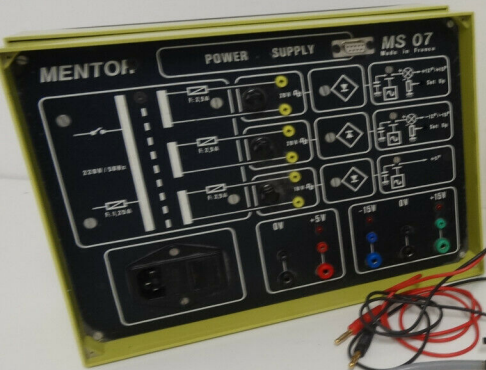
Gamme Mentor

B. 2.26.18.04 D8 79

COMM  
D'UN  
R

GUIDE TECHNIQUE  
ROBOT TERGANE 45  
REF. 45 004

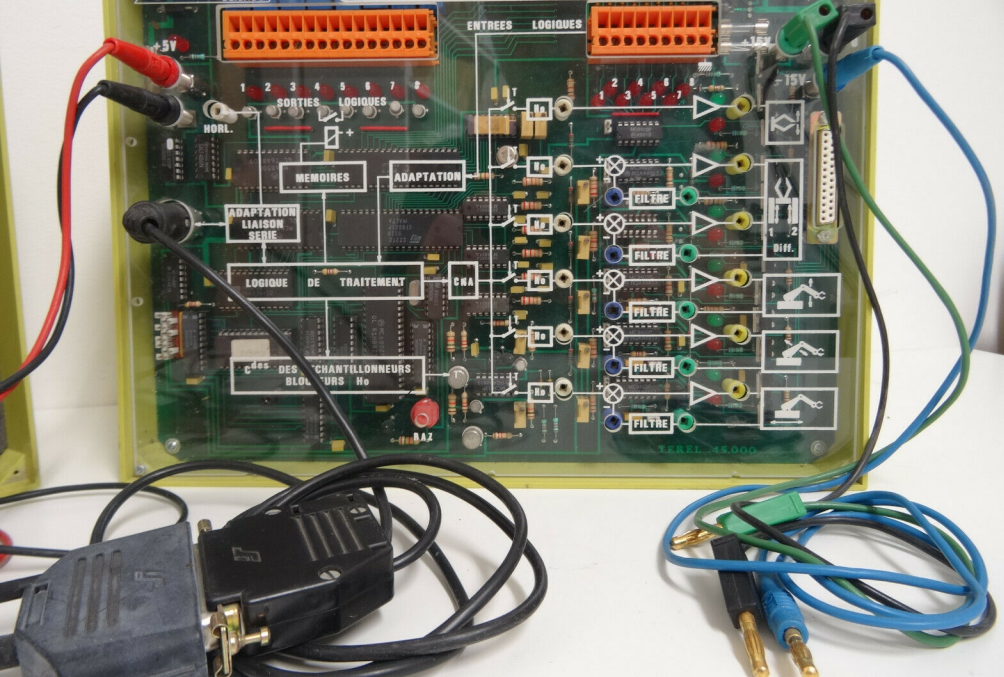




**MENTOR**  
Sciences

# COMMANDE ROBOT

**TERGANE 45**  
Made in France



ENTREES LOGIQUES

SORTIES LOGIQUES

+5V

-15V

1 2 3 4 5 6 7 8

1 2 3 4 5 6 7 8

HORL.

MEMOIRES

ADAPTATION

ADAPTATION  
LIAISON  
SERIE

LOGIQUE DE TRAITEMENT

C.A.S.

C.A.S. DES ECHANTILLONNEURS

FILTRE

FILTRE

FILTRE

FILTRE

FILTRE

DIFF.

DIFF.

DIFF.

DIFF.

TEREL 45.000



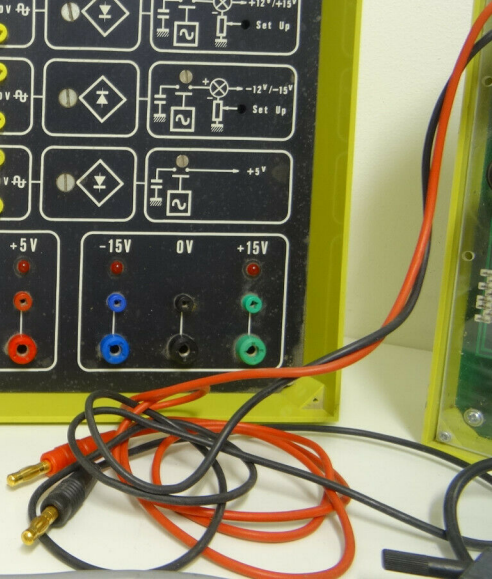
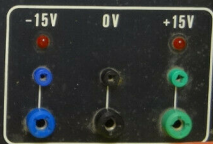
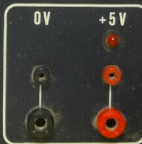
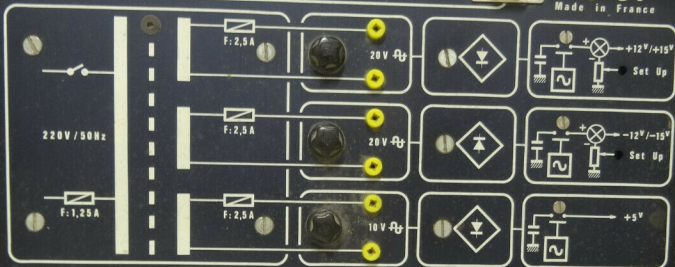
MENTOR

POWER SUPPLY



MS 07

Made in France



FABRIQUE EN FRANCE  
**TÉREL** N° 047  
80 2

**TÉREL**

AUTOMATIQUE  
MICROELECTRONIQUE

4, rue de Mademoiselle

78000 VERSAILLES

Tél: (1) 39.51.55.39 - (1) 39.51.47.68

Télex: 699299 F



**NOVAMER**

EQUIPEMENTS ELECTRONIQUES  
PEDAGOGIQUES ET PROFESSIONNELS

LE PARC DE VILLEURBANNE  
B.P. 2054 - 26, rue Louis Guérin  
69603 VILLEURBANNE Cedex  
Tél. 78.93.47.00

- ATTENTION -

CONVOYEUR A ALIMENTER  
EN TENSION CONTINUE A  
+/- 12 VOLTS MAXIMUM



GUIDE TECHNIQUE  
ROBOT TERGANE 45  
REF. 45 004

B. 2.26.18.04 DB 79

11 000000 1  
000000 1  
000000 1  
000000 1  
000000 1  
000000 1  
000000 1  
000000 1  
000000 1  
000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

000000 1


000000 1

000000 1

000000 1

000000 1

**MENTOR**



- Electricité et électronique
- Electronique numérique
- Electronique analogique
- Electronique de puissance
- Asservissement et régulation
- Informatique industrielle
- Automatismes séquentiels
- Diverses auxiliaires

Gamme Mentor

GUIDE TECHNIQUE  
ROBOT TERGANE  
REF. 45004-2



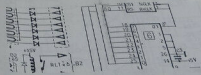
COMMANDE PROGRAMMEE  
D'UN ROBOT ASSERVI  
REF. 45 000



EDITIONS "MENTOR"  
11 rue de la République  
92000 NANTERRE  
FRANCE

**tergane**

GUIDE PLANS  
TERGANE 45  
SCHEMAS & NOMENCLATURES



REF 45003



logiciel  
ROBOT (Source)  
Novamer 286

logiciel  
ROBOT (Source)  
Novamer 286  
TERGANE 45

MS DOS  
Disque  
1/2

MS DOS  
Disque  
1/2  
Poste 2

logiciel  
ROBOT (Travail)  
Novamer 286  
TERGANE 45

logiciel (Travail)  
ROBOT  
Novamer 286  
TERGANE 45

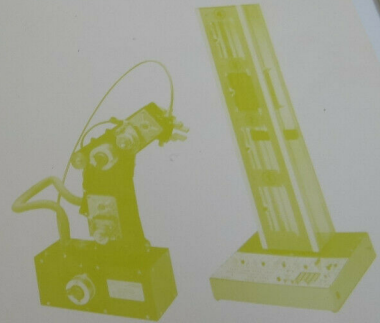
11V 1331



Editions MENTOR

Gamme Mentor

GUIDE TECHNIQUE  
ROBOT T45  
REF. 45004-2



Editions MENTOR

LA TIÈRE  
AUTOMATISME

4 rue de la  
Maison

## MISE EN ROUTE

9

### 1. RACCORDEMENT : Robot T45/module de commande 4500.

- Prendre le câble plat équipé de deux connecteurs type CANON.
- Brancher la prise femelle sur le robot T45.
- Brancher la prise mâle sur le module de commande 4500.

### 2. RACCORDEMENT : module de commande 4500/alimentation.

avant la mise sous tension de l'alimentation, vérifier que la tension de votre secteur correspond à celle indiquée sur la plaque signalétique de l'appareil.

#### Vérification du fonctionnement de l'alimentation

- Raccorder l'alimentation au secteur.
- Mettre l'interrupteur de la face avant en position "M" (marche).
- Vérifier les tensions +15, -15 et +5 volts.

#### Branchements : alimentation éteinte.

- connecter le fil de couleur bleue aux bornes bleues du module de commande et de l'alimentation.
- connecter le fil de couleur verte aux bornes vertes du module de commande et de l'alimentation.
- connecter le fil de couleur rouge aux bornes rouges du module de commande et de l'alimentation.
- connecter les fils de couleur noire aux bornes noires du module de commande et de l'alimentation.

### 3. MISE SOUS TENSION

- Mettre l'interrupteur de la face avant en position "M" (marche).
- Le robot se déplace et se met en position de repos.

### 4. RACCORDEMENT : module de commande/calculateur

- Prendre le cordon équipé d'une prise DIN 5 points et du connecteur type CANON 25 points.

- Côté module de commande : introduire la prise DIN dans son réceptacle.
- Côté calculateur : brancher le connecteur type CANON sur la liaison RS 232 V24.

#### REMARQUES :

- En fonction des calculateurs, le câblage du connecteur CANON doit être modifié.

Vérifier le câblage avant de brancher le câble (pour cela, consulter la notice technique de votre calculateur).

- Pour certains calculateurs, il est nécessaire d'avoir un module d'adaptation pour réaliser la liaison série.

