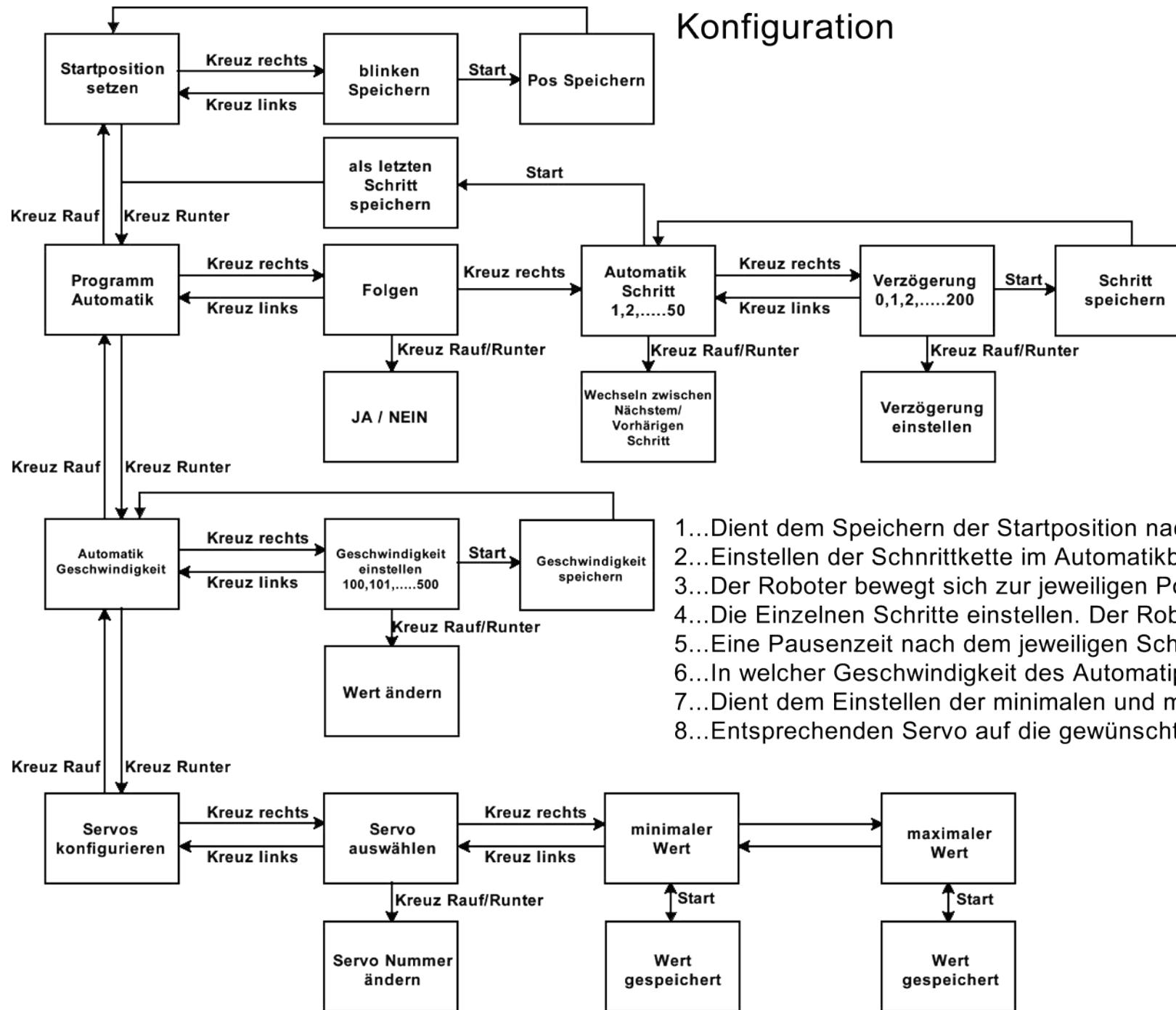
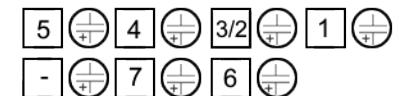


Bulme - Robotic Konfiguration



Servobelegung Platine



- 1...Drehservo
 - 2...Unterarm Hebeservo
 - 3...Unterarm Hebeservo
 - 4...Oberarm Hebeservo
 - 5...Vorderarm Hebeservo
 - 6...Vorderarm Wendeservo
 - 7...Greifer

- 1...Dient dem Speichern der Startposition nach dem Einschalten.
 - 2...Einstellen der Schnittkette im Automatikbetrieb.
 - 3...Der Roboter bewegt sich zur jeweiligen Position des Automatik Schrittes.
 - 4...Die Einzelnen Schritte einstellen. Der Roboter lässt sich normal bewegen.
 - 5...Eine Pausenzeit nach dem jeweiligen Schritt. 1 Digit entspricht 20ms.
 - 6...In welcher Geschwindigkeit des Automatiprogramms abläuft.
 - 7...Dient dem Einstellen der minimalen und maximalen Position der Servos.
 - 8...Entsprechenden Servo auf die gewünschte Grenze bewegen