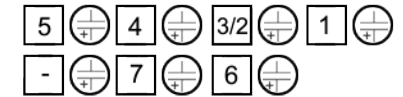
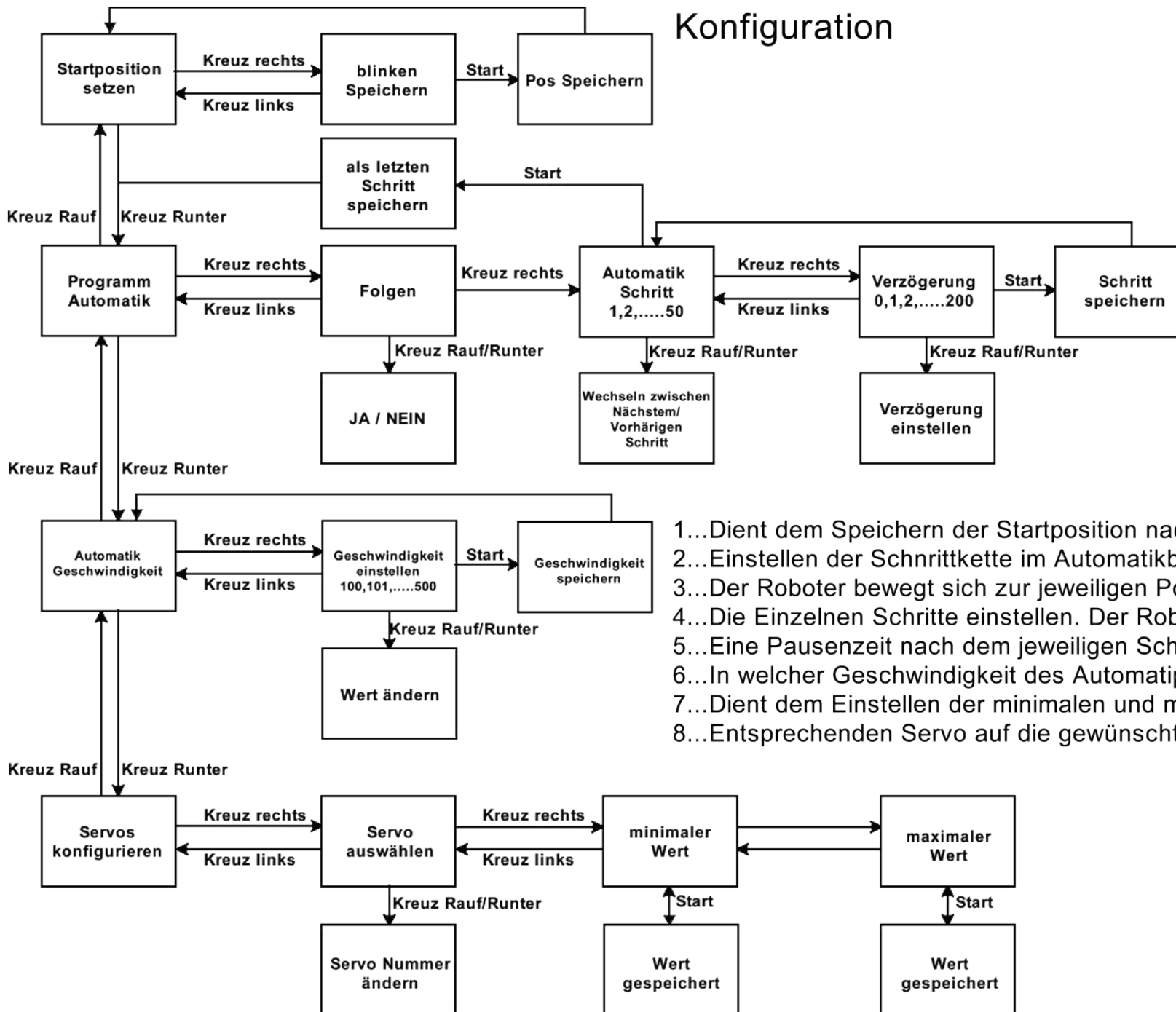


# Bulme - Robotic Konfiguration

## Servobelegung Platine



- 1...Dreh servo
- 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 Schnrittkette 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 Schitt. 1 Digit entspricht 20ms.
- 6...In welcher Geschwindigkeit des Automatioprogramm abläuft.
- 7...Dient dem Einstellen der minimalen und maximalen Position der Servos.
- 8...Entsprechenden Servo auf die gewünschte Grenze bewegen