

## HARDWARE:

- Roboter MovemasterEX
- Drive Unit RV-M1
- Teach Box
- Kabel 2x vom Roboter zur Drive Unit
- Kabel von der Teach Box zur Drive Unit
- Adapter 9-pol auf 25-pol
- Spezielles Kabel gedreht 25-pol Buchse auf 25-pol Stecker
- PC mit WinXP

## SOFTWARE:

- Handbuch im PDF Format
- Software Hterm (Terminalprogramm) im Ordner Movemaster EX

## Vorraussetzung:

Die folgenden Schritte sind eine Kurzanleitung um den Movemaster EX leben einzuhauchen.

Als erstes verbinden wir alle Kabel mit den Geräten im Stromlosen ausgeschalteten Zustand. Danach überprüfen wir auf der Rückseite der Drive Unit, ob hinter der kleinen Plexiglasscheibe eine Drahtbrücke vorhanden ist (anstelle der Drahtbrücke schließt man sonst den Not-Aus Schalter an).

Als nächstes überprüfen wir die DIP-Schalterstellungen und Kippschalter an der rechten Seite des Gerätes unter der Klappe.

Der SW1,SW2,SW3 muss wie folgt geschwicht sein. 0=off( unten ) ; 1=on( oben )

SW1								
ON		•	•		•			
OFF	•			•		•	•	•

SW2								
ON		•	•	•			•	
OFF	•				•	•		•

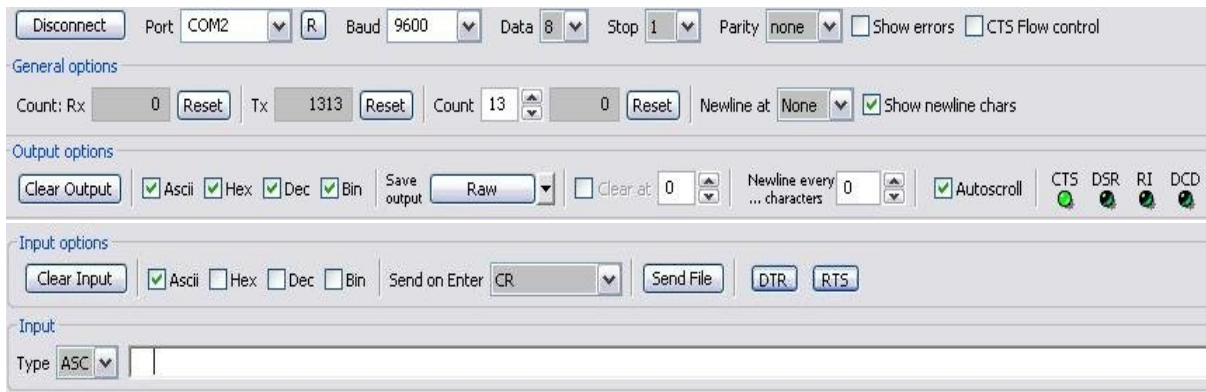
SW3								
ON								•
OFF	•	•	•	•	•	•	•	

Die beiden Kippschalter unterhalb der DIP-Schalter müssen für die direkte Befehlseingabe vom PC beide auf OFF, also unten stehen.

Ein Eprom ist zur Verwendung nicht nötig.

So, nun haben wir die wichtigsten Hardwareeinstellungen vorgenommen und können uns der Software widmen.

Zur direkten Übertragung der Daten benutze ich ein Terminalprogramm HTerm(<http://www.der-hammer.info/terminal/index.htm>). Die folgenden Einstellungen sollten vorgenommen werden da sonst die Drive Unit in den Fehler II springt.



Wenn alle Einstellungen ok sind können wir die ersten Gehversuche probieren. Gebt in der Eingabezeile folgendes ein, (NT) und bestätigt mit Enter.

Jetzt müsste der Roboterarm anfangen sich zu bewegen. Und zwar in die Nest-Stellung. (Erklärung Nest-Stellung siehe Handbuch)



Wenn wir den Befehl (OG)+Enter eingeben streckt sich der Roboterarm (Nullstellung).

## Allgemeine Hinweise

Wenn ein Fehler II vorliegt kann man diesen mit (RS)+Enter wieder zurücksetzen.

## Hilfe

bekommt ihr hier :

<http://www.Roboterforum.de>

## Garantie

Das benutzen dieses Skriptes erfolgt auf eigene Gefahr. Es wird keine Garantie bei Fehlverhalten oder Fehlbedienung übernommen.

Für alle Fälle, Fragen oder Kritik bin ich unter [Luftschutz@gmx.de](mailto:Luftschutz@gmx.de) erreichbar.