

Pilotage, acquisition et paramétrage Bras robot JOCKEY

Connexion
robot

0

1



Télécommande Bras JOCKEY

JOCKEY EN
ATTENTE



800

1600



Axe B (POIGNET)

POSITION

Consigne : -1991 pts -200.0 °

Position : -1991 pts -200.0 °

Commande : 9 uc 0.05 V
0.4 %

Axe C (BAGUETTE)

POSITION

Consigne : 1689 pts 190.0 °

Position : 1689 pts 190.0 °

Vitesse : 0 uc 0.0 rpm

Commande : -410 uc -2.10 V
-20.0 %





