

Etalonnage capteur de position

Position courante

θ : °, pts

A l'aide de la poignée de manipulation positionnez le bras :

- 1 - à l'horizontale : 0° sur la règle de repérage ;
- 2 - validez cette position : **Valider 0°**

Offset capteur enregistré : 0° = 49 points.

- 3 - à la verticale : 90° sur la règle de repérage ;
- 4 - validez cette position : **Valider 90°**

VALIDER

RECOMMENCER

ANNULER