



# Controle manual

Este capítulo discutirá como controlar o maquinário manualmente. Essa função é importante para posicionar a célula de carga na posição correta para iniciar um experimento.

## Ativando o motor

Primeiro conecte o Granulado ao Bolinho, vide: [Instalando o Granulado](#) e [Conectando ao Granulado](#).

### PERIGO

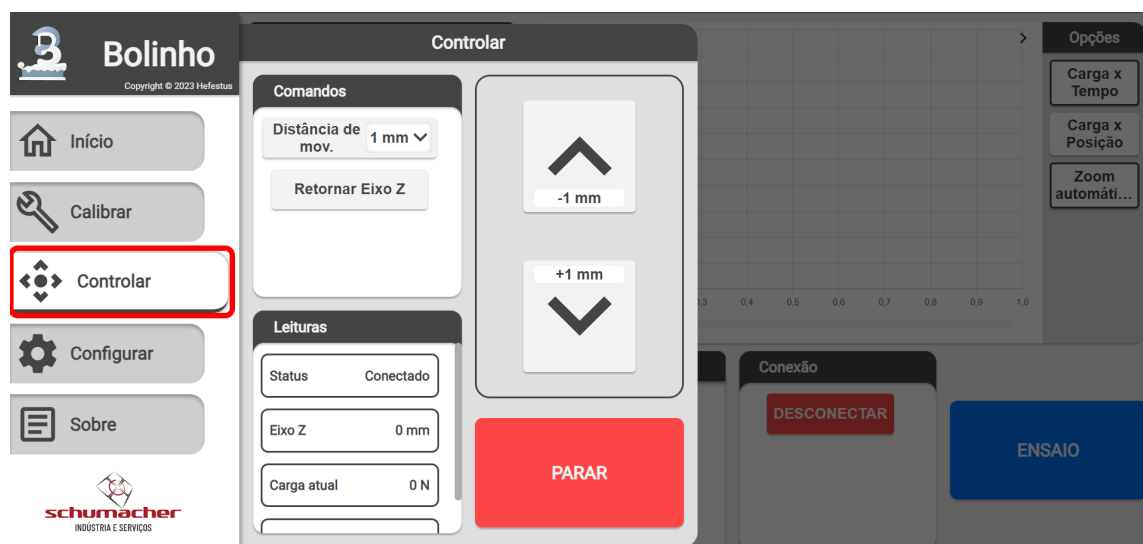
Garanta que você seguiu os passos de [Precauções com o motor de passo](#).

Após garantir que o Granulado está conectado e que as **precauções de segurança** foram tomadas **Ative o motor de carga**.

Nesse momento o motor **Não deve estar fazendo um ruído contínuo**.

## Página Controlar

Através do **menu lateral** acesse a página **Controlar**. Você deve ser recebido com uma tela similar a:



Conhecendo os componentes:

## Componente Comandos

- **Distância de Movimento** : Modifica a distância de movimento. Esse é setado ou em **mm** (Milímetros) ou em **REV** (Revoluções).

### Dica

Utilize o **REV** para encontrar a quantidade de **mm por revolução** necessário para calibração do eixo-z.

- **Retornar Eixo-Z** : Retorna o eixo-z ao ponto superior.

## Componente Leituras

Esse componente apresenta as **leituras atuais** em tempo real que recebeu do Granulado.

Ver [Componente Leituras](#)

## Componente Controle

Envia o comando para o motor mover em **Distância de Movimento** .

## Componente Botão de parada

Esse componente envia um comando de **parar o motor imediatamente** ao Granulado.

### Atenção

Não deve ser usado como parada de emergência, sempre esteja pronto para acionar o **Botão de emergência FÍSICO**