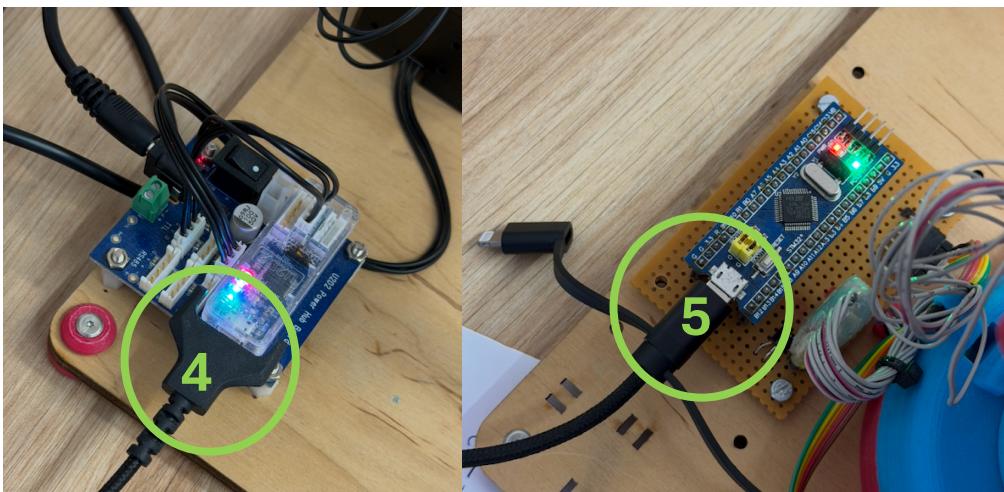


OpenManipulator:

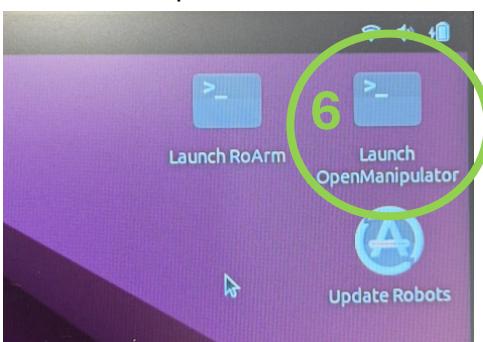
- 1) Csatlakoztassuk az OpenManipulator tápegységét és kapcsoljuk be



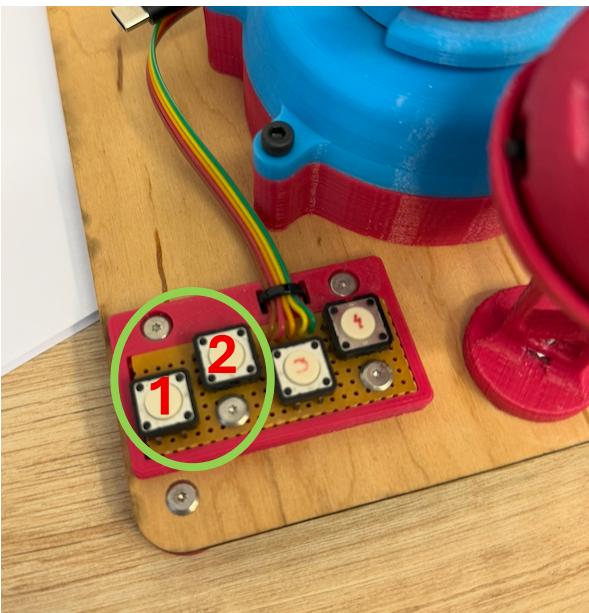
- 2) Csatlakoztassuk a telemanipulátor és az OpenManipulator USB csatlakozóit



- 3) Indítsuk el a parancsikont:



- 4) Az 1-es gomb benomyásával aktiválhatjuk a robotkar vezérlését, a 2-es gomb pedig leállítja a vezérlést.



- 5) A telemanipulátoron található felső gomb nyitja a robotkar megfogóját, az alsó gomb pedig bezárja azt.



- 6) Ha végeztünk csak zárjuk be a megnyitott ablakokat.

RoArm-1:

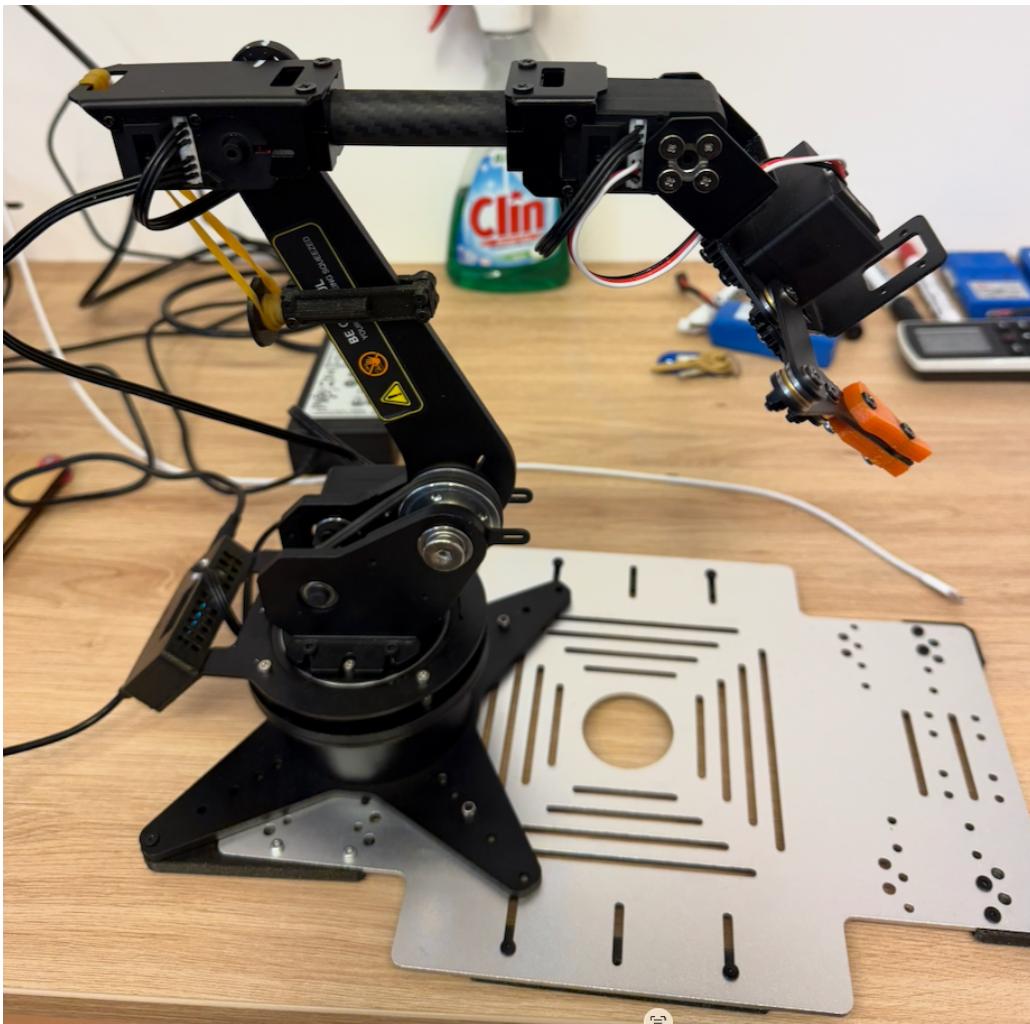
- 1) Állítsuk be a robot csuklóit a következő módon, a jelölt részen található ovális kivágások essenek egybe, a többi csukló legyen nagyjából vízszintes:



- 2) Csatlakoztassuk így a robot tápegységét és várjuk meg, amíg felveszi a kezdeti pozícióját.



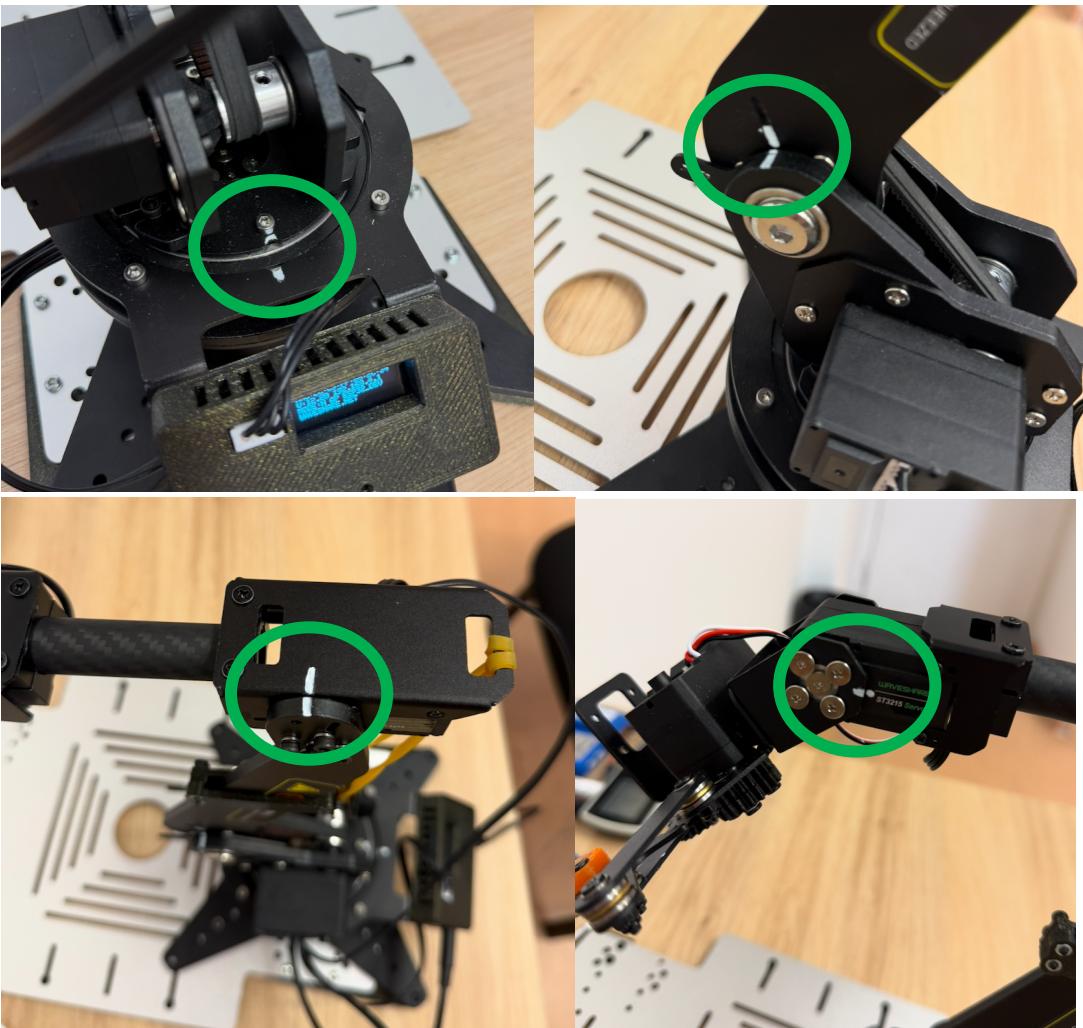
3) A helyes kezdeti pozíció:



- a. Ha a kivágás nem esett egybe a bekapcsoláskor akkor a robot rossz kezdő pozíciót vehet fel! Ebben az esetben húzzuk ki a tápegységet és kezdjük előlről.
- 4) Ha a robot nem mozdul meg és a roboton lévő kijelző nem mutat semmit, akkor a tápegység nincs rendesen bedugva!



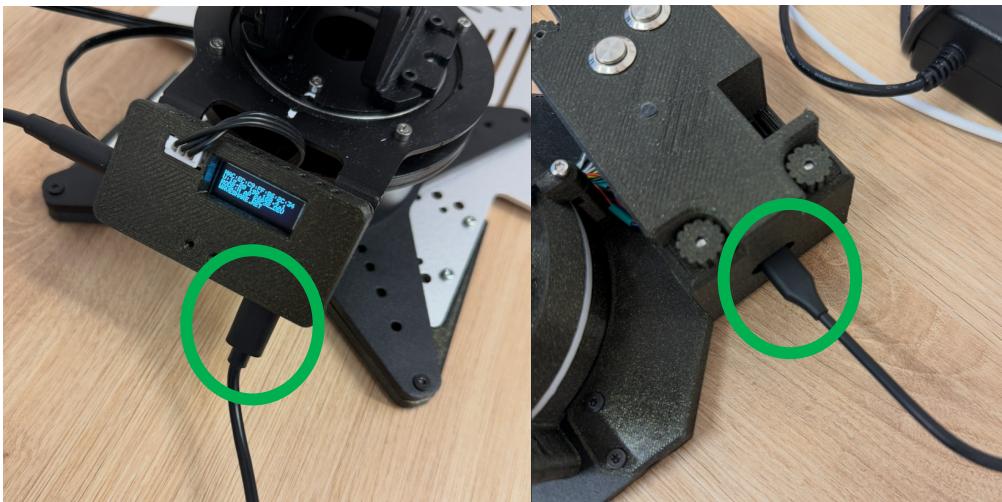
- 5) Győződjünk meg róla, hogy minden kalibrálás jelölő egybeesik a roboton:



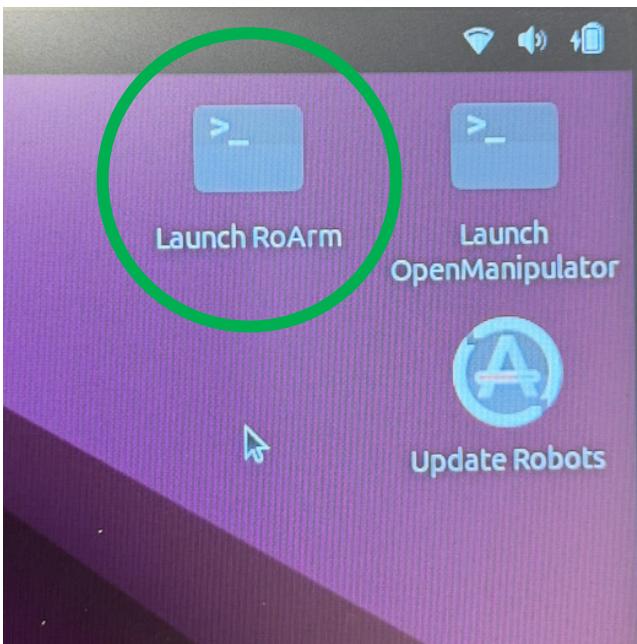
- 6) Ellenőrizzük, hogy a 3-as csuklót előfeszítő gumiszalag nem szakadt el, ha kell pótoljuk.



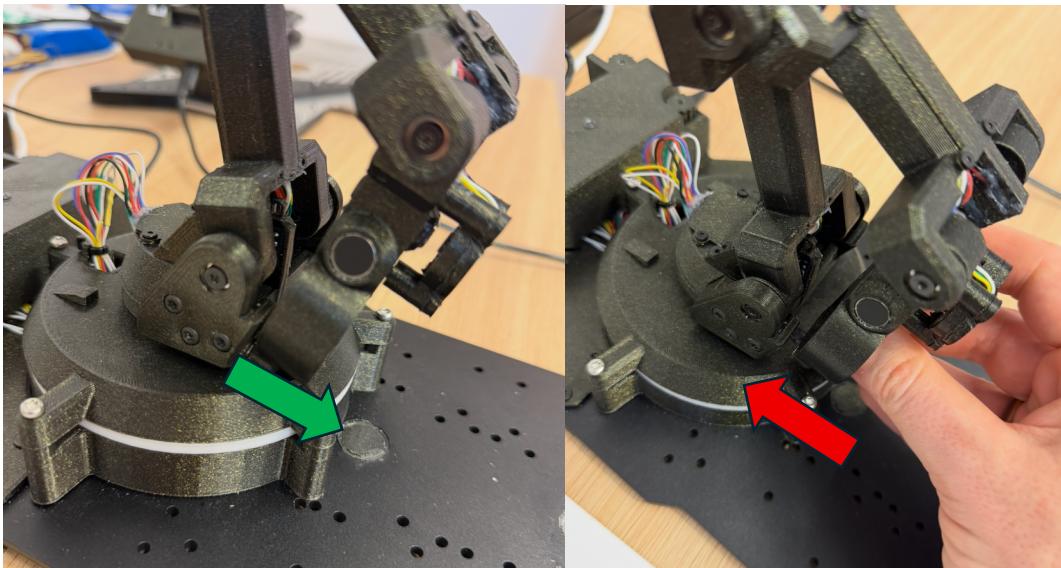
7) Csatlakoztassuk a telemanipulátor és a RoArm-1 USB csatlakozóit



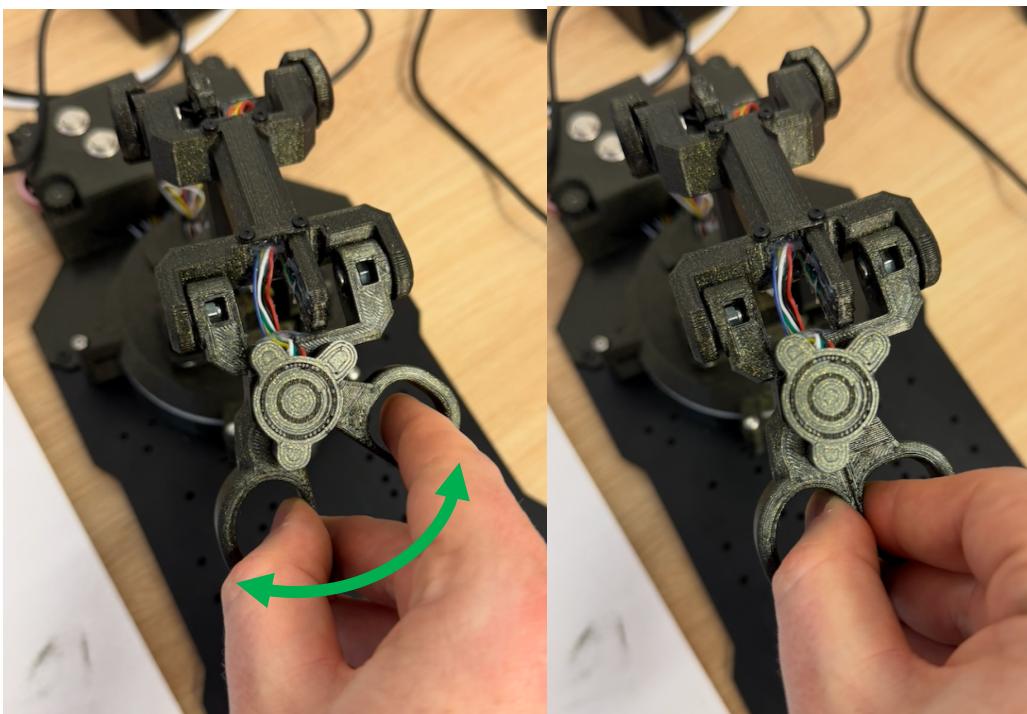
8) Indítsuk el a parancsikont:



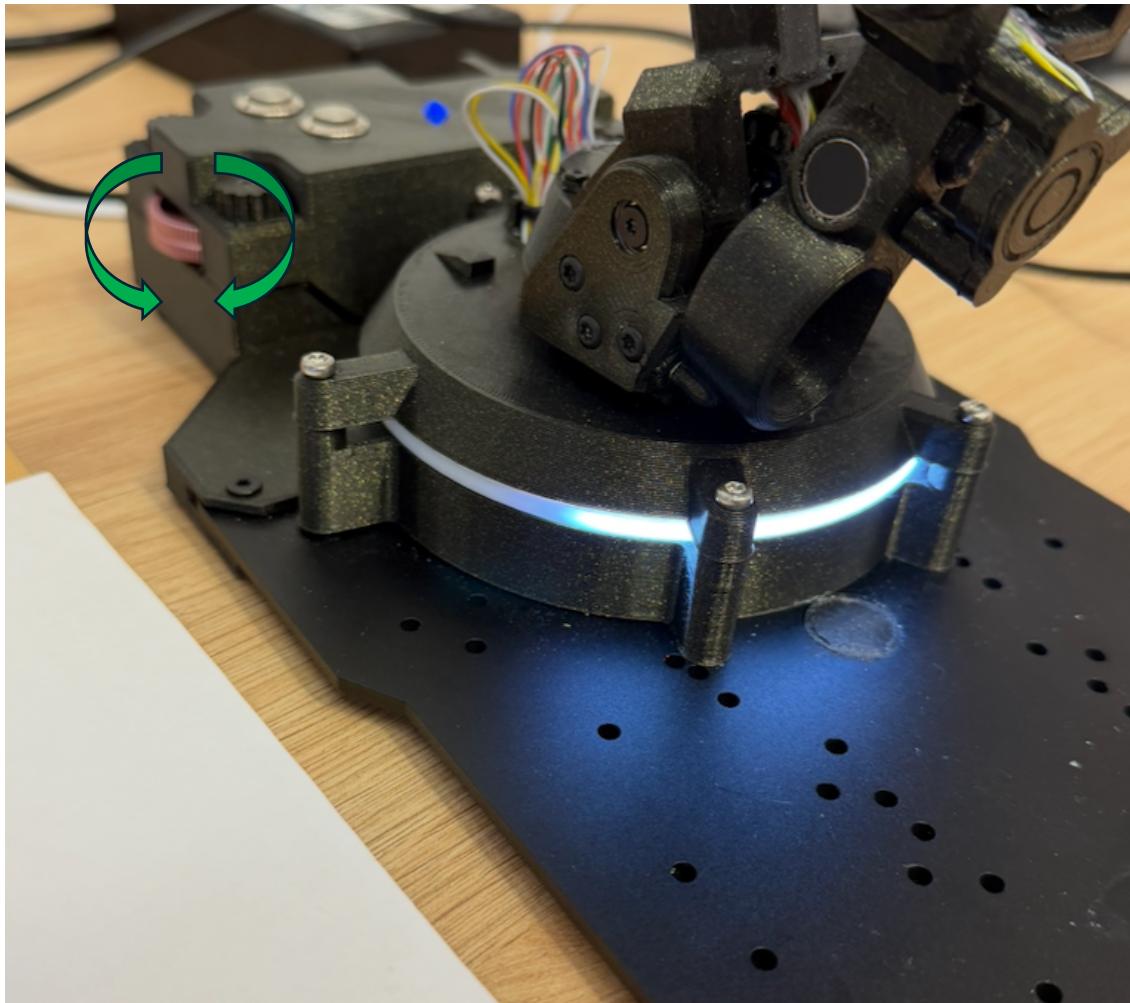
- 9) A telemanipulátor azonnal aktiálja az irányítást amint elvesszük a mágnesesen rögzülő talapzattól és automatikusan le is állítja a vezérlést, amikor visszahelyezzük.



- 10) A telemanipulátor egy ollószerű eszközben végződik, amivel a robotkar gripper nyitását vezérelhetjük.



11) A tekerőgombbal tudjuk állítani a robotkar sebességét, a fehér LED sáv mutatja az aktuális sebességet (teljes fehér LED sor max sebesség)



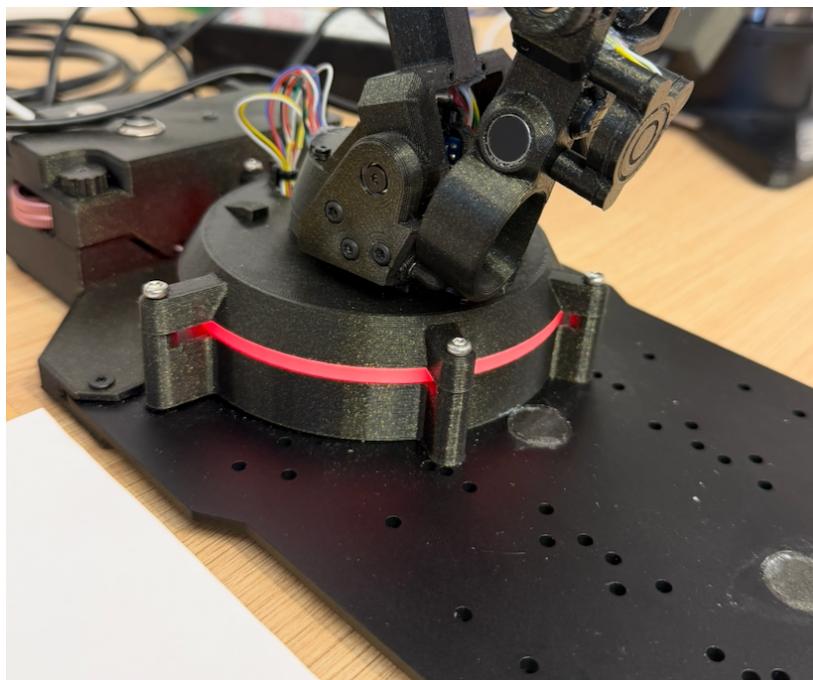
- a. Ha a robot mozgása túl lassú és emiatt nehezen használható, mindig ellenőrizzük, hogy nem a sebesség van-e túl alacsony értékre állítva.

12) A telemanipulátor színkódjai:

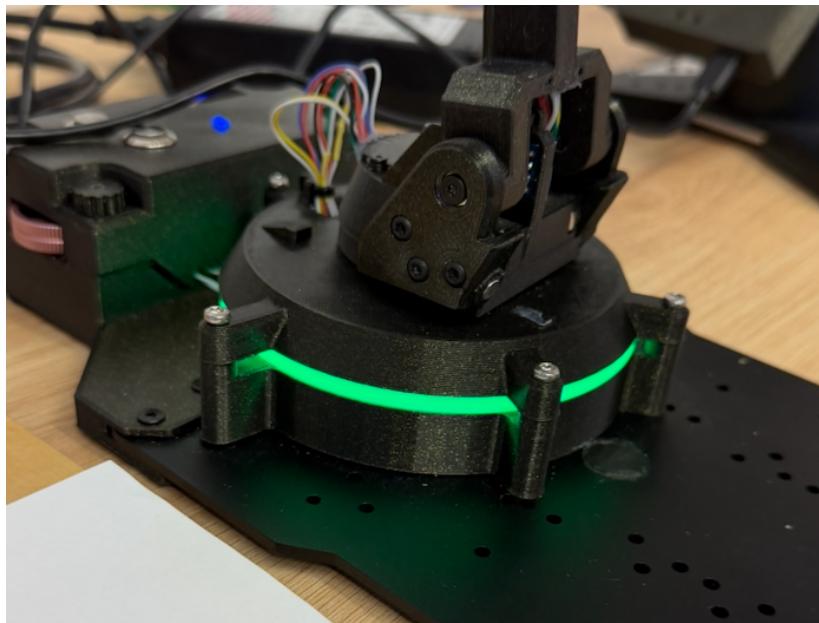
- Forgó szivárvány: a telemanipulátor be van dugva a számítógépbe, de nem fut a számítógépen a driver



- Piros pulzálás: a telemanipulátor készen áll a vezérlésre, amint elemeljük a mágneses talapzattól



c. Zöld pulzálás: a telemanipulátor aktívan irányítja a robotkart



d. Fehér sáv: a robotkar sebességének a jelölése

