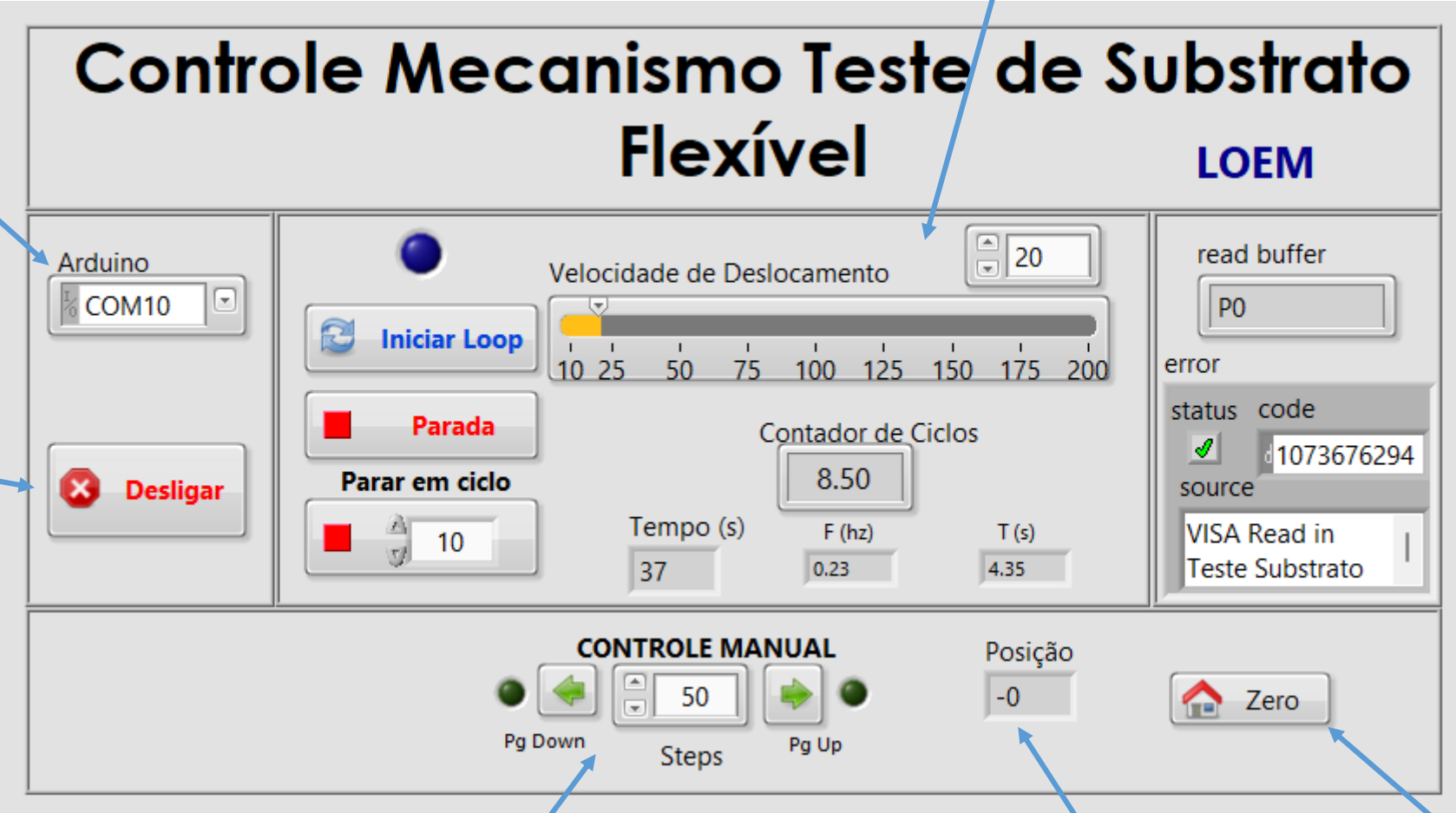


Partes básicas da interface

Velocidade de deslocamento
10 representa 0.1Hz , e 200 representa 0.5Hz aprox

Porta de comunicação com Arduino

Desliga todas as conexões e termina o programa



Jog para deslocamento manual, disponível no teclado com as teclas Pg Down e Pg Up

Posição relativa atual em steps

Zera a posição atual convertendo ela em Home

Operação do Loop finito e infinito

1. Escolha uma velocidade de movimento.
2. Digite a quantidade de ciclos a realizar, se quiser que seja infinito clique neste botão até ficar cinza.
3. Digite a quantidade de steps de abertura do vão, 50 steps correspondem 10 mm aprox. Use o controle manual para levar a plataforma móvel até a abertura desejada.
4. Inicie a operação clicando no botão “**Iniciar loop**”
5. Caso precise parar ou cancelar a operação de loop, clique em “**Parada**”.

