## Handleiding MoveItAll prototype hand V1

* Stop de adapter in het het zwarte besturingskastje, de hand start dan op
* De hand begint altijd in “STOP, RESET” status, om te beginnen dient er op “START” te worden gedrukt om de hand te activeren
* Als de hand geactiveerd is help je deze eerst naar het “0”-graden punt
* In de balk bovenaan staat altijd de status van de hand:
  + “KLAAR” = hand is in rust op de juiste positie
  + “TREK..” = hand wordt omhoog getrokken
  + “ONTSPAN..” = hand wordt ontspannen (help evt. mee)
  + “STOP, RESET” = hand staat in de noodstop en moet gereset worden (druk START of RESET)
  + “STOP, KRACHT”= hand staat in noodstop doordat de kracht op de hand teveel was (druk STOP en dan RESET, de hand gaat naar het “0”-graden punt)
  + “VERBIND MET ARDUINO” = probleem met de hardware, contact ProtoSpace
* Ten alle tijden kun je op “STOP” drukken om de hand te stoppen zodat deze niet verder gaat. Deze noodstop kun je herstellen door op “RESET” te drukken, dan reset de hand zich en moet de hand weer naar het “0”-graden punt worden gebracht
* De hand heeft een marge van 3 graden tijdens het bewegen en 10 graden tijdens het stil staan zodat de hand niet continu bij hoeft sturen/compenseren
* De hand heeft een bereik van 0-105 graden
* De hand stopt na een paar seconden als de hand overbelast wordt of tegengehouden wordt, dan moet je hem resetten (STOP en RESET)
* Als de hand uit zichzelf beweegt is deze nog niet op de ingestelde positie, hierbij kun je deze dan helpen.
* Als de hand omhoog wordt gehouden kan het zijn dat het systeem in de war raakt en blijft bewegen, dit kan komen doordat deze zijn lager gelegen positie niet kan bereiken (en toch probeert). Hierdoor komt de kabel los te hangen, dit is op te lossen door de hand naar beneden te bewegen (ontspannen) en het setpoint (graden) hoger te zetten zodat hij de kabel weer strak trekt.

## Uitleg scherm:

* Status balk
* Huidige positie in graden
* Gewenste positie in graden
* Beweeg 5 of 10 graden naar beneden/omhoog
* Ontspan de hand naar 10 graden
* Beweeg de hand automatisch tussen het huidige aantal graden (setpoint) en 15 graden minder (setpoint-15)
* Stel het aantal keer automatisch bewegen in
* Activeer/stop de hand