

Vor Start:

manuell / automatic? → manuell



switch on

↳ check Emergency-Stops!

↳ teach button enabled!

↳ choose control mode

↳ choose robot <sup>(BOG)</sup> ⇒ no gripper!

↳ Dead-man's button gepresst und über Panel steuern

Geschwindigkeit unten links wählbar

Losgelassen ⇒ Servo jedes mal abbremsen

---

Automatic mode with Teach-Button?

↳ Teach disable ⇒ Reset

---

Im Automatic Mode:

→ Menü → nur 2 Dinge wirklich relevant → Programm Refa Basic  
→ Operation Panel

Program → open ~~XXX~~ MXTSAMPLED → editieren nur im manuellen  
Modus  
Select MXTSAMPLED

→ ausführen im Automatic mode

kein Deadman-switch mehr nötig, starten (servo)

→ OK (→ Roboter fährt zu Ausgangsposition)

→ Roboter kann Befehle vom PC empfangen

→ danach "Stop, servo off, reset".

"Override" → ≙ Robotergeschwindigkeit

Manual  
mode  
via  
Panel