

2013

RobotFly

POINTS STANDARS

VERSION 7

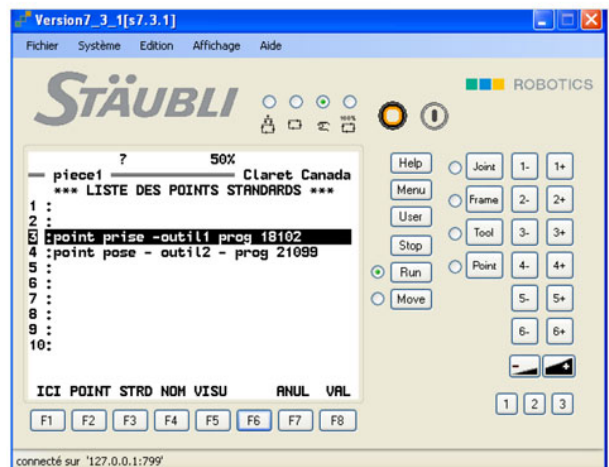
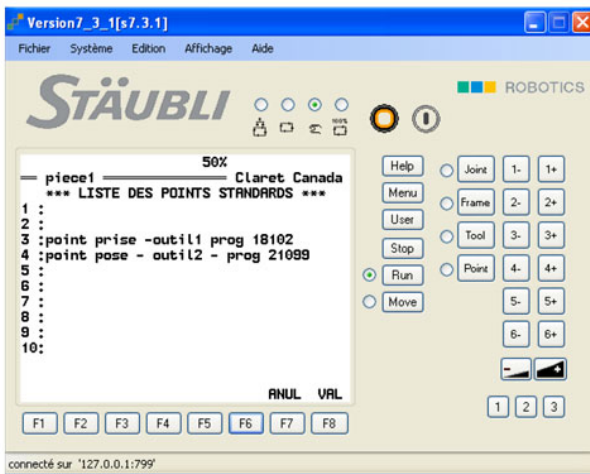
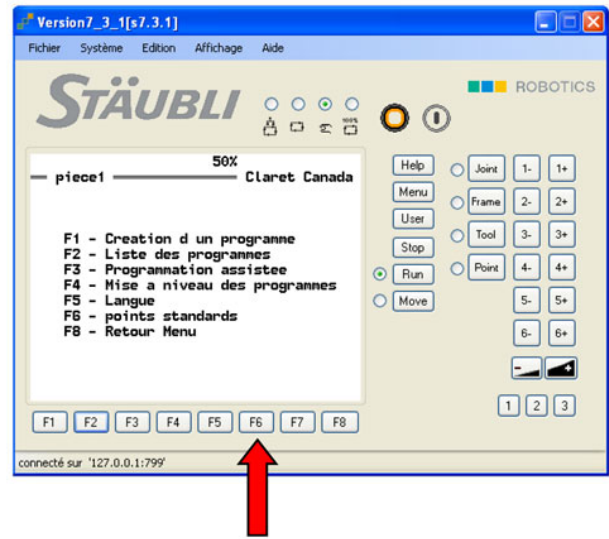
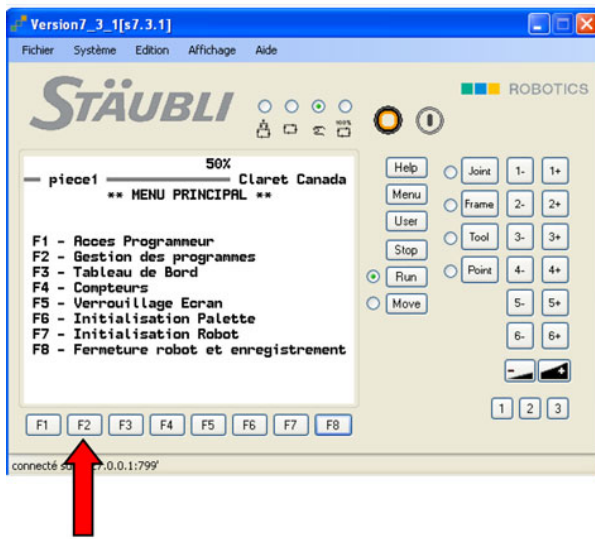


Didier Claret

01/01/2013

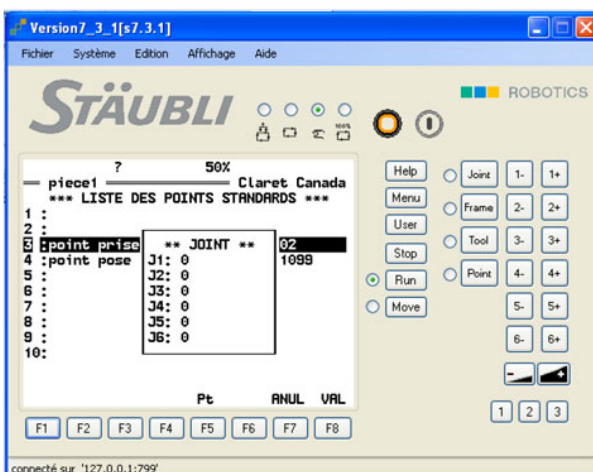


POINTS STANDARDS – CREATION ET UTILISATION



- Flèche basse pour activer le menu

F1 – ICI : Valide la position actuelle du bras dans le point standard en inversion vidéo (Point 3 dans l'exemple)

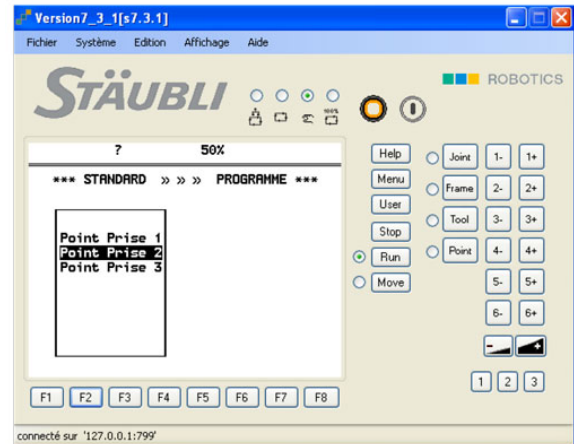
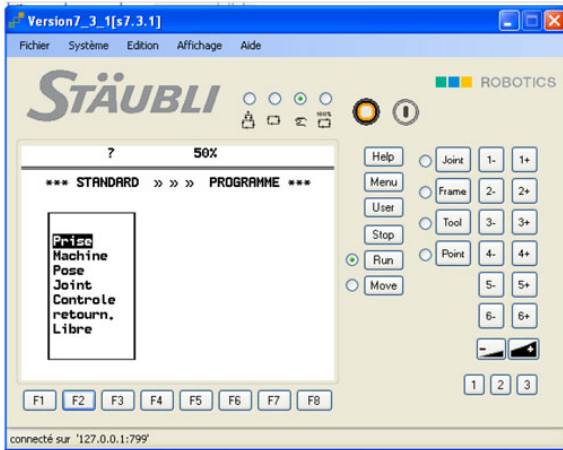


F5 - Pt / Jt : permet de visualiser les valeurs des angles des 6 joints ou les valeurs cartésiennes

F7 – Retour Sans insertion

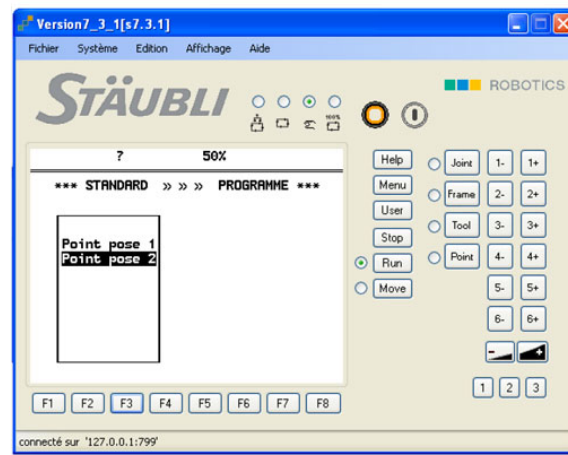
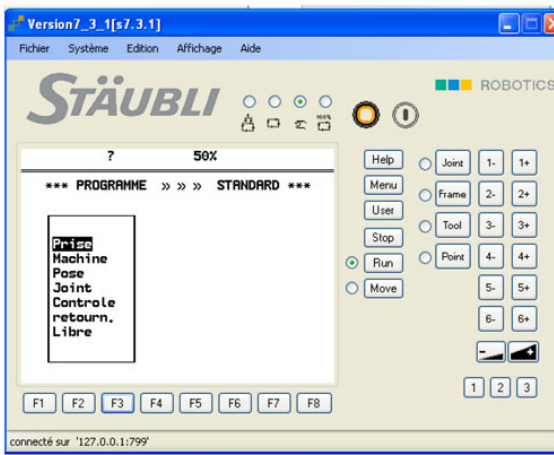
F8 – Validation des nouvelles coordonnées

F2 POINT : permet d'affecter un point standard à un point du programme



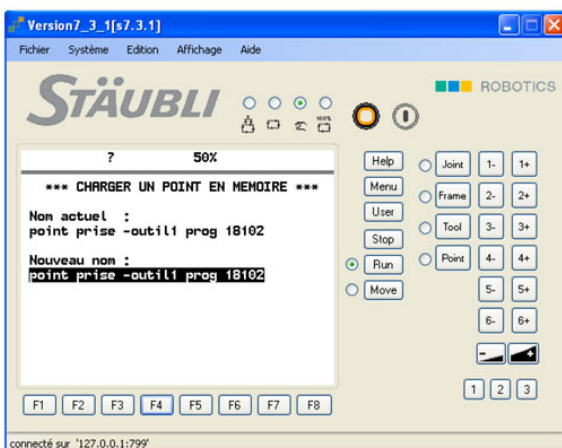
Flèches haute et basse pour naviguer / Flèche droite pour développer et valider

F3 STRD : permet de sauvegarder un point du programme dans un point standard



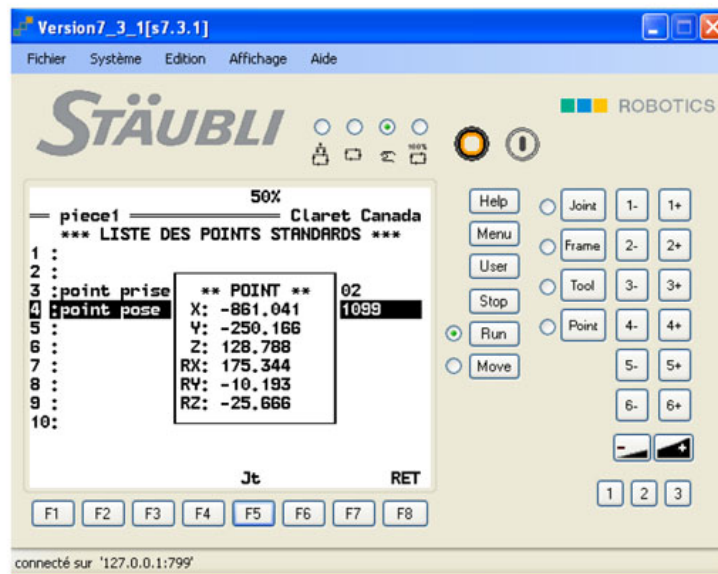
Flèches haute et basse pour naviguer / Flèche droite pour développer et valider

F4 – NOM : permet d'affecter un nom au point standard



ENTER et F8 : validation et retour menu

F5 –VISU : permet de visualiser les coordonnées du point



F5 Jt/Pt : choix de lecture du type de point

F8 – Retour Menu