

Robota nikdy NEVYPÍNAŤ za pohybu!!!

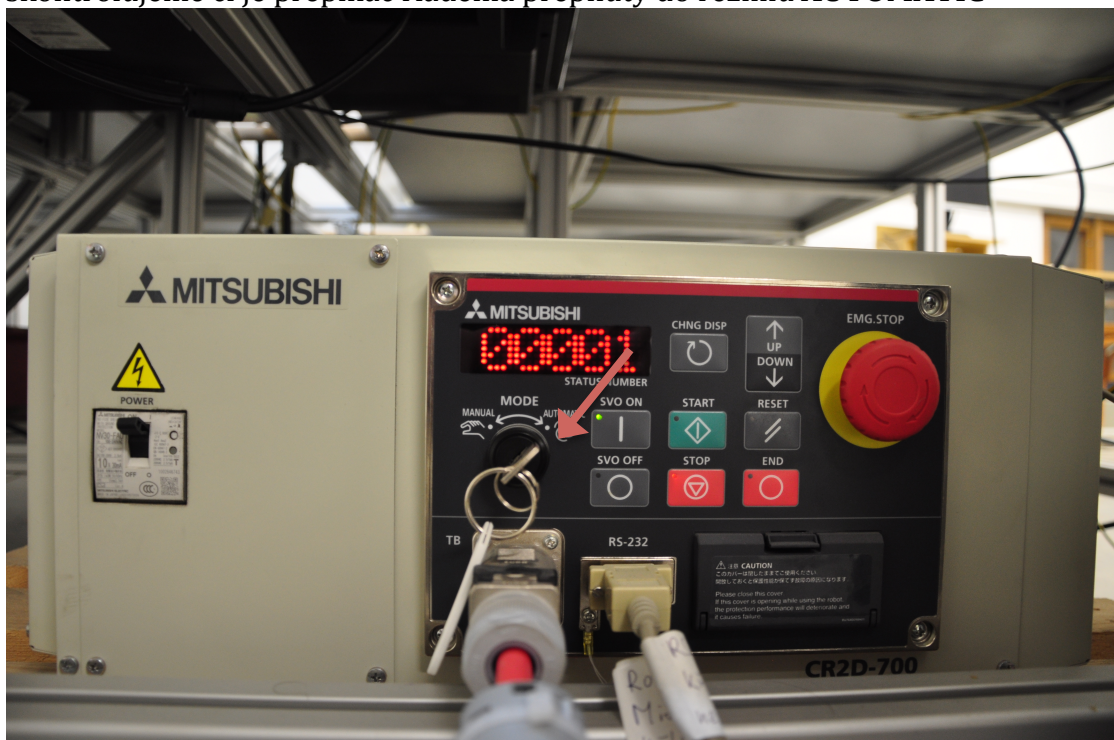
Rozvadzač

- zapneme rozvadzač pomocou hlavného vypínača na ľavej strane rozvadzača



Robot

- zapneme riadiacu jednotku robota prepnutím vypínača do vrchnej polohy
- počkáme, kým sa na display rozsvieti napis *ready*
- skontrolujeme či je prepínač riadenia prepnutý do režimu **AUTOMATIC**

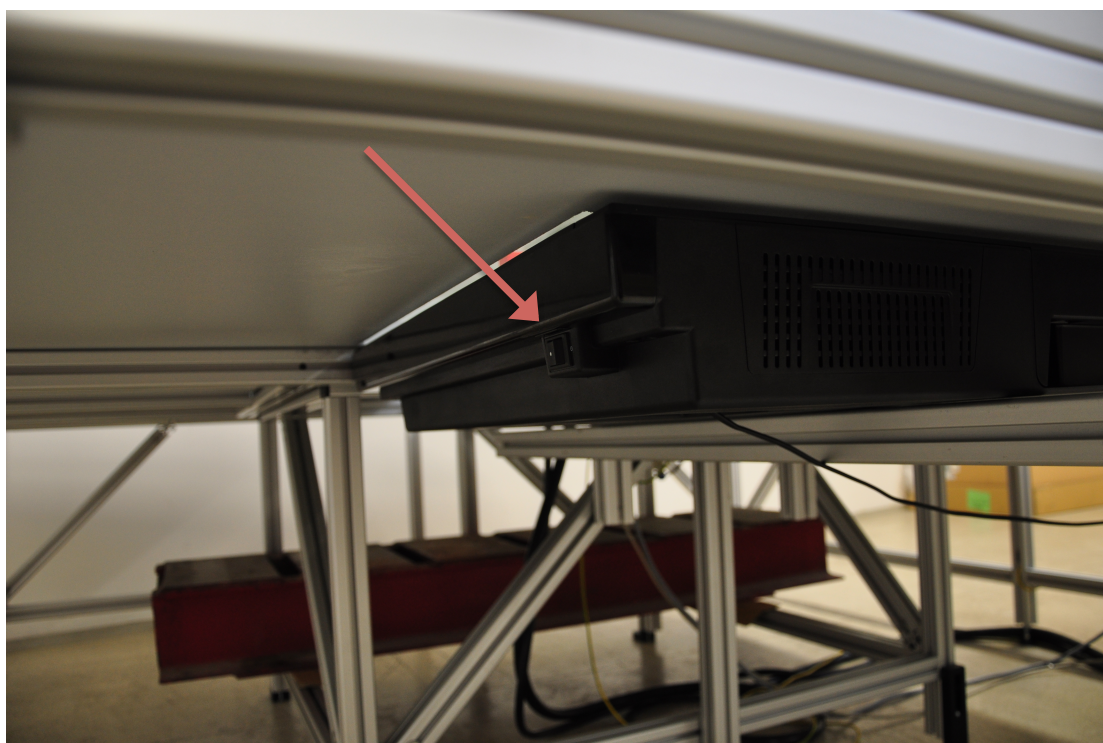


- overime či je vypnutý touch pendant pohľadom zozadu naň, kde musí byť zhasnutá žiarovka **TP ENABLED**



Televizia

- zapneme televíziu prepnutím vypínača do polohy zapnuto na ľavej strane obrazovky



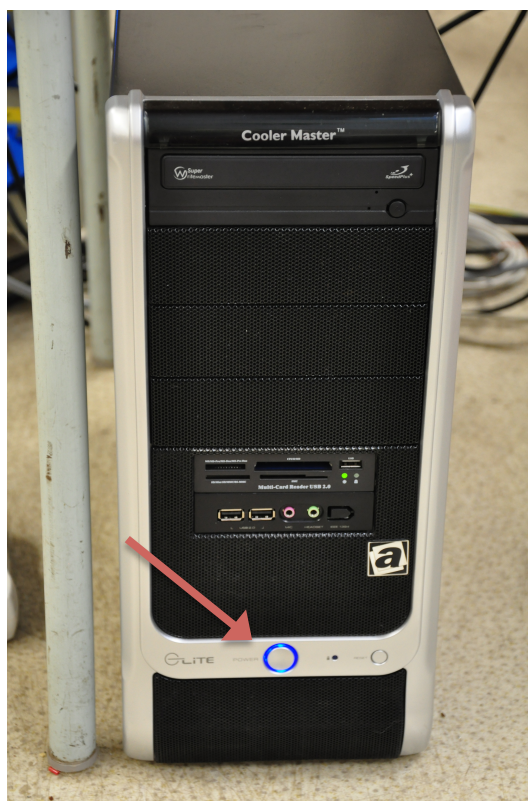
Pracovný priestor robota

- zostávajúce kocky z pracovného priestoru robota umiestníma do odkladista na ľavej strane robota



Počítač

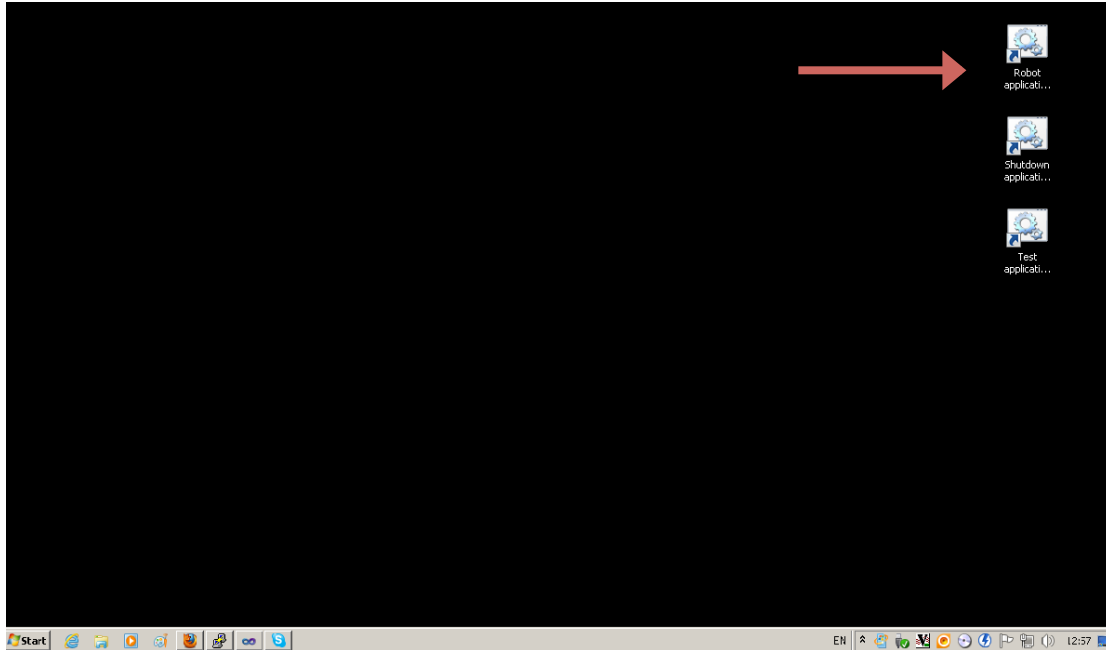
- zapneme počítač pri robotovi, prípadne zapneme LCD monitor



- prihlásime sa pod užívateľom : **MASH** a heslom : **mash**

Spustenie Aplikačného serveru

- aplikačný server spustíme pomocou ikony na ploche s názvom „**Robot applicatoin server**„
- následne sa automaticky otvorí terminálove okno a spusti sa matlab, ktorý nevypínáme



Vypnutie Aplikačného serveru

- spustíme dávkový súbor z plochy na počítači s názvom „**Shutdown application server**“, nasledne sa vypne aplikačný server, terminálove okno i Matlab
- pre opätovné spustenie serveru pokračujeme ako v kroku „Spustenie Aplikačného serveru“

Overenie funkčnosti Aplikačného serveru

- spustíme dávkový súbor z plochy na počítači s názvom „**Test application server**“, následne by sa mal robot dostať do svojej základnej polohy a pohnúť sa o 10cm v smere osi X dopredu a následne dozadu, následne by sa mala automaticky zapnúť a vypnúť televízia. Nakoniec sa pohne chapadlo z krajnej polohy do stredu a naspäť. Celý test by nemal zabráť viac ako 2 min.

Príprava ihriska (dočasné riešenie)

- z dôvodu častých pokusov s experimentami, je rozkladanie a upratovanie objektov zdlhava operácia, tak je možné objekty automaticky rozložiť a následne už sa nebude s nimi ani pri inicializácii ani pri konci experimentu manipulovať
- **umiestníme objekty z ihriska zpred robota naspäť do skladu!!!**
- v matlabe zavoláme funkciu: „**initExperiment**“ (pozor robot sa začne hýbať a rozkladať kocky)