

# Kolaboratif Robotlarda Duruş (Konum) Ayarları (Posture Settings)

## İÇİNDEKİLER

- Duruş (Konum) Ayarları (Posture Settings)
- Paketleme Duruşu (Packing Pose)
- Normal Duruş (Normal Pose)
- Home Duruşu (Homing Pose)

## 1.Duruş (Konum) Ayarları (Posture Settings)

Duruş ayarı, kullanıcıların robotu yaygın olarak kullanılan bir pozisyona hızla taşınmaları için kullanışlı bir araç sunar. Bu duruş seçenekleri, Paketleme Duruşu (Packing Pose), Normal Duruş (Normal Pose) ve Home Duruşu(Homing Pose)'dur ve TMFlow da Setting->Posture Setting sayfasından istenilen duruş seçilip 'Move' butonuna basılır.

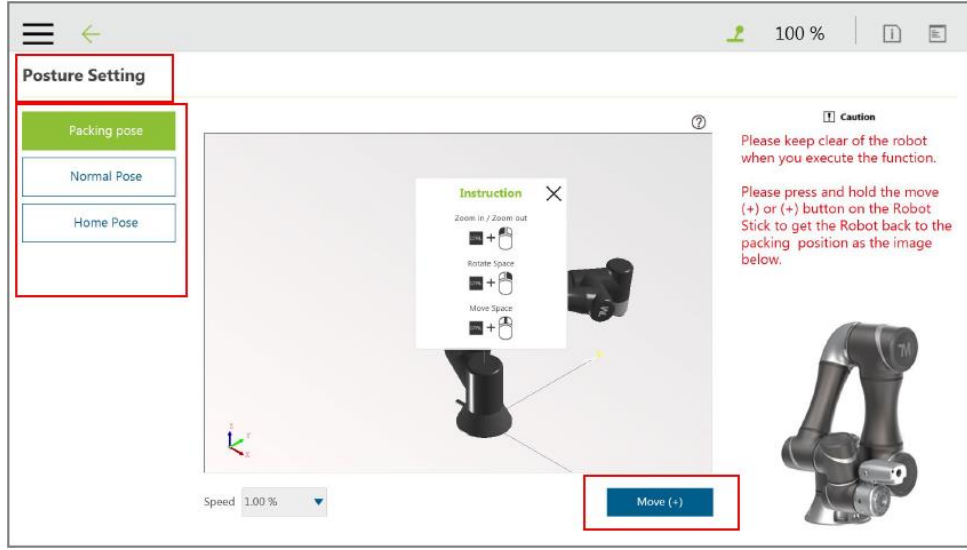
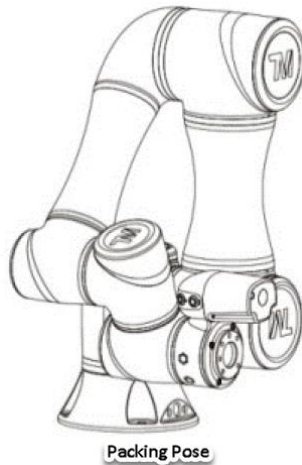


Figure 63: Posture Setting

## 2.Paketleme Duruşu (Packing Pose)

Paketleme Duruşu, kullanıcıların robotu paketlemesine ve taşınmasına yardımcı olmak için robotun kapladığı alanı azaltabilir.



### 3.Normal Duruş (Normal Pose)

---

Normal Duruş, robotun en yaygın başlangıç pozisyonudur.

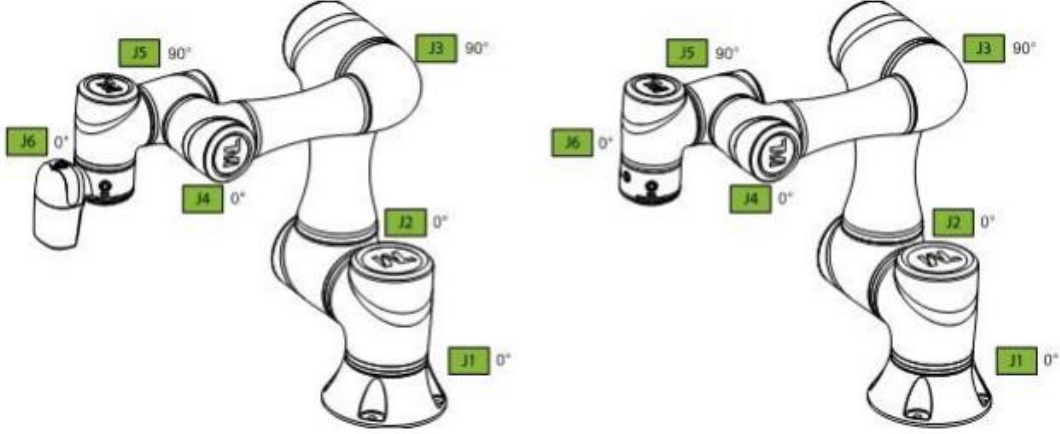


Figure 7: The Normal Poses

### 4.Home Duruşu (Homing Pose)

---

Home Duruşu, robotun tüm eksen dönüş aıların 0° derece olduğu duruştur.