

Robot Q Values

Q1: 1319
 Q2: 567
 Q3: 1317
 Q4: 963
 Q5: 1295
 Q6: 964

Mobile Platform -RCM

X:	<input type="text" value="-5"/>	Y:	<input type="text" value="576"/>	Z:	<input type="text" value="-741"/>	Save
Ψ :	<input type="text" value="5"/>	Θ :	<input type="text" value="-1"/>	ϕ :	<input type="text" value="-7"/>	

Left Instrument -RCM

X:	<input type="text" value="5"/>	Y:	<input type="text" value="576"/>	Z:	<input type="text" value="-740"/>	Save

Right Instrument -RCM

X:	<input type="text" value="-5"/>	Y:	<input type="text" value="576"/>	Z:	<input type="text" value="-740"/>	Save

Robot Controls

Robot Initialized:

In Movement:

Robot Power

Robot Homing

Laparoscope

Currently Controlling

- Platform
- Instruments
- Instrument Tips
- RCM Platform

SpaceMouses

SpaceMouseL:

SpaceMouseR:

Instrument Left Q Values

Q1L: -22
 Q2L: -7
 Q3L: -200

Laparoscope Q Values

Q1P: 200

Instrument Right Q Values

Q1R: -22
 Q2R: -7
 Q3R: -200

Platform Coordinates

X: -5
 Y: 576
 Z: -741
 Ψ : -1
 Θ : -1
 ϕ : -7

Inst. Left Coordinates

X: 5
 Y: 576
 Z: -741
 Ψ : -22
 Θ : -7
 ϕ : 0

Laparoscope Coordinates

X: 5
 Y: 576
 Z: -741
 Ψ : -1
 Θ : -1
 ϕ : -7

Inst. Right Coordinates

X: -15
 Y: 576
 Z: -741
 Ψ : -22
 Θ : -7
 ϕ : 0

Speed Increment

Value: 4.00 mm/s

Increment

Value: 2.00 mm

Acceleration

Value: 10.00 mm/s

ModBus Connection:

PLC State: IDLE

EMERGENCY STOP