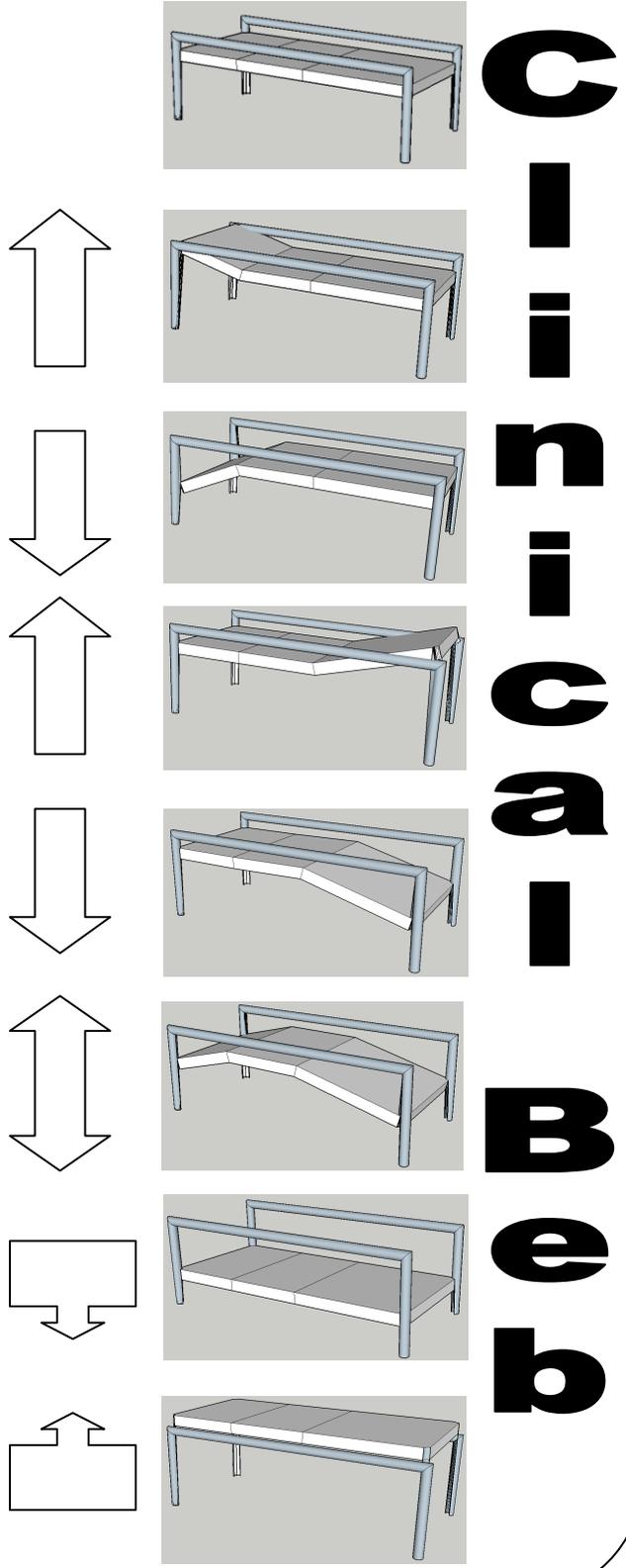
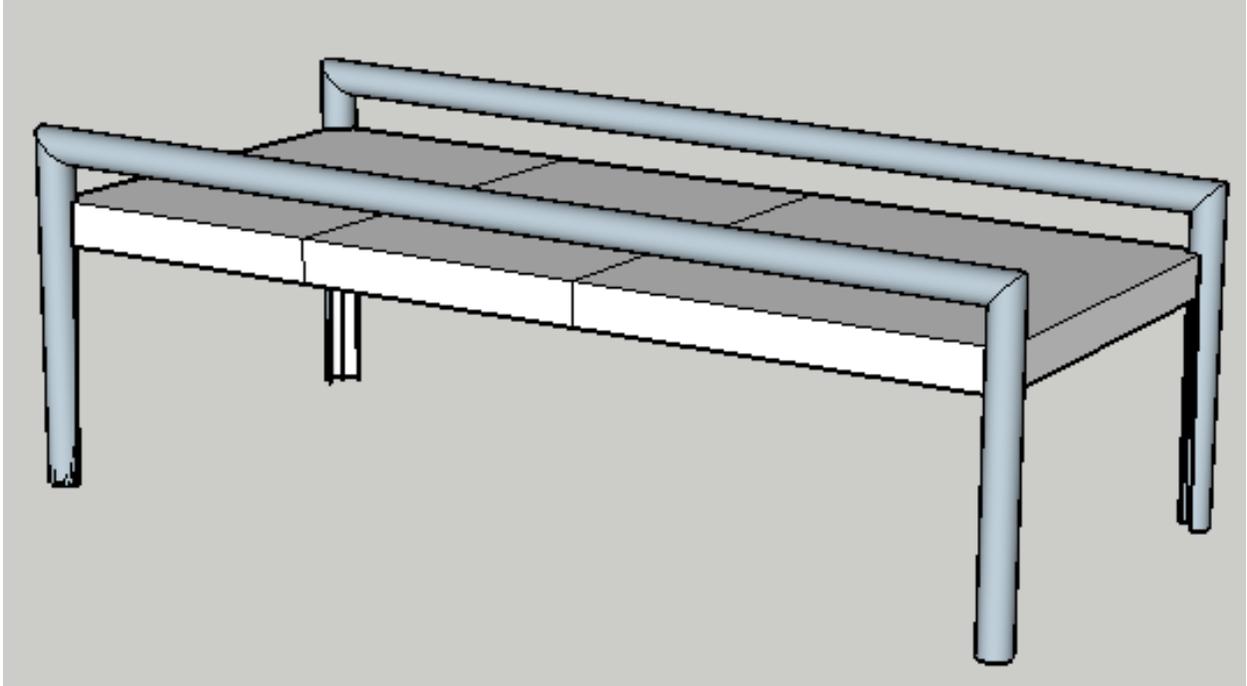


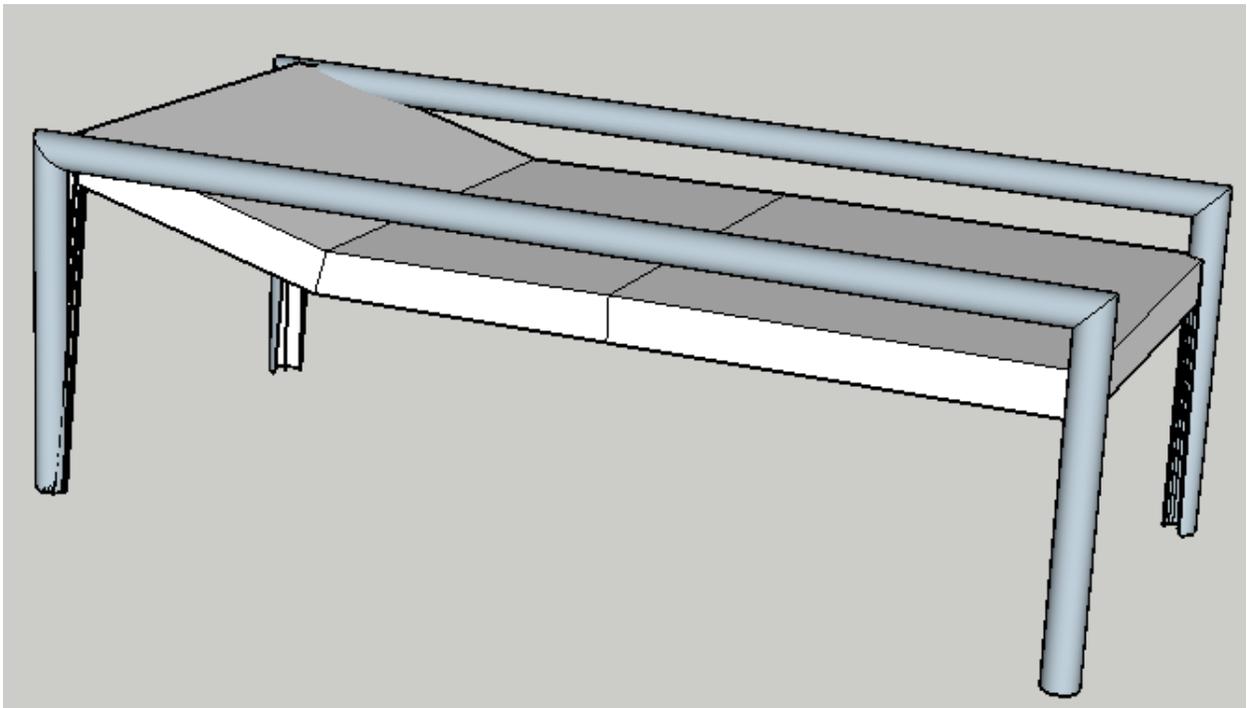
*Position Control*



## ROBOTICA – CAMA CLINICA

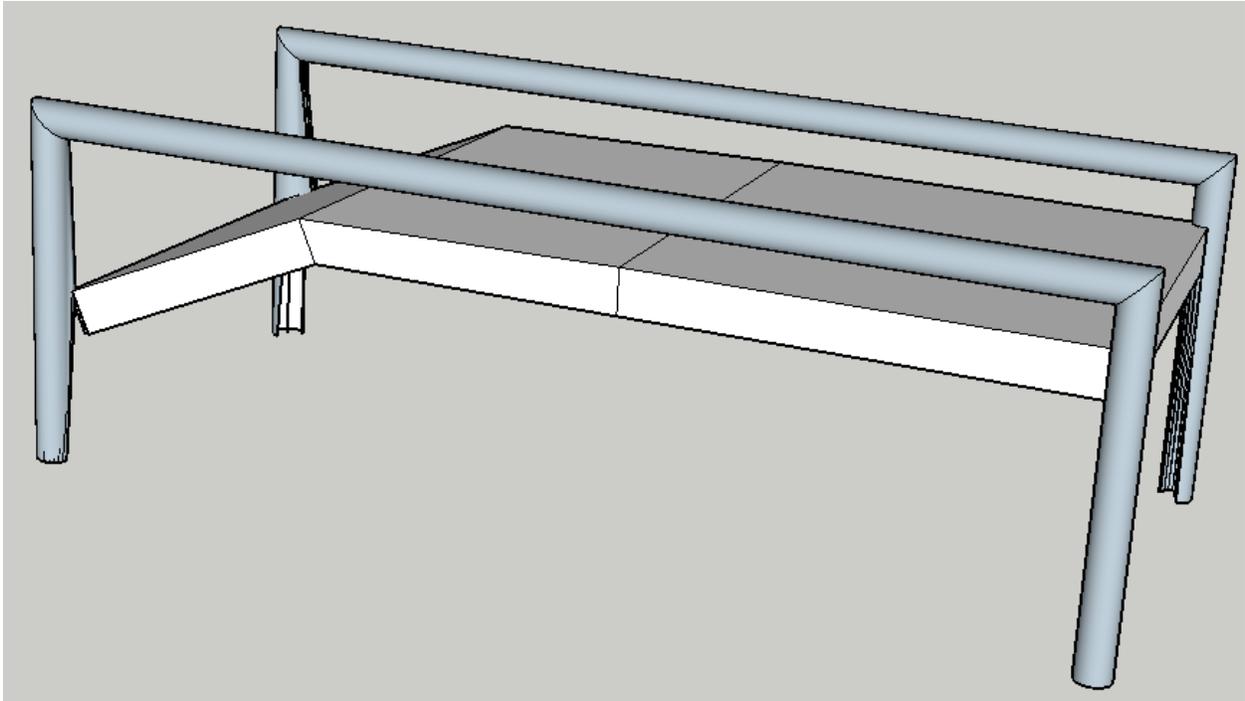


Posición Original – deberá encender una bombilla que indique que se encuentra en la posición original.

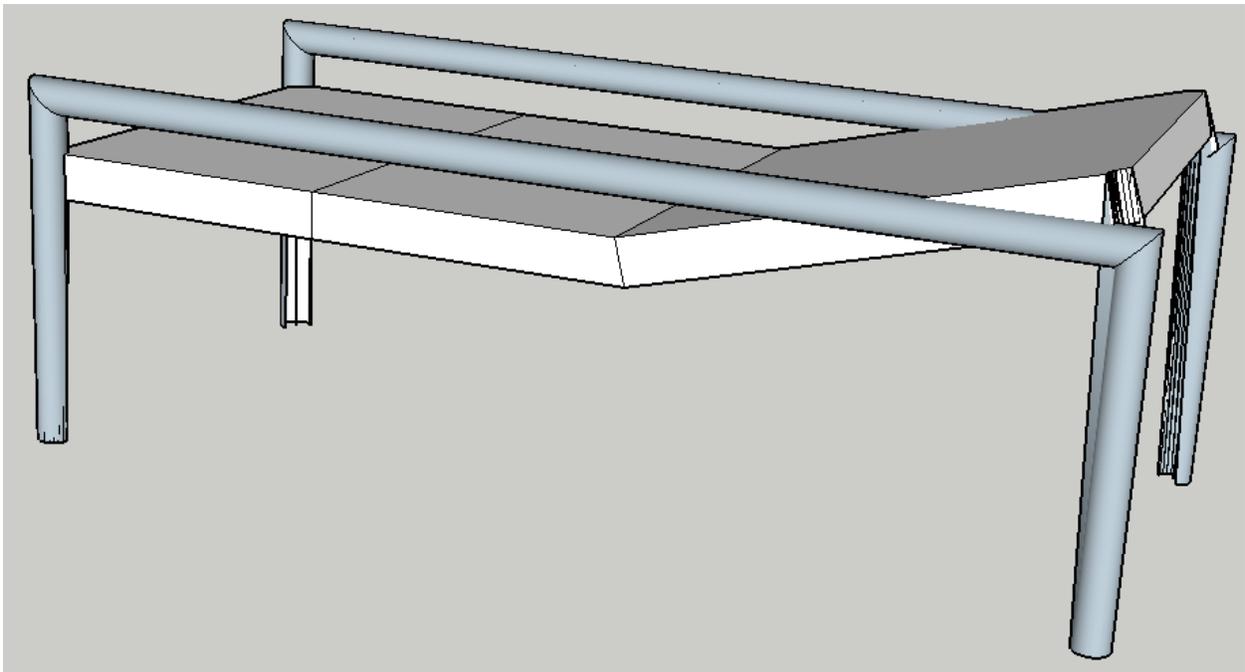


Espaldar hacia arriba – Deberá encender una bombilla que lleve a la posición máxima. Utilizar un interruptor de límite.

## ROBOTICA – CAMA CLINICA

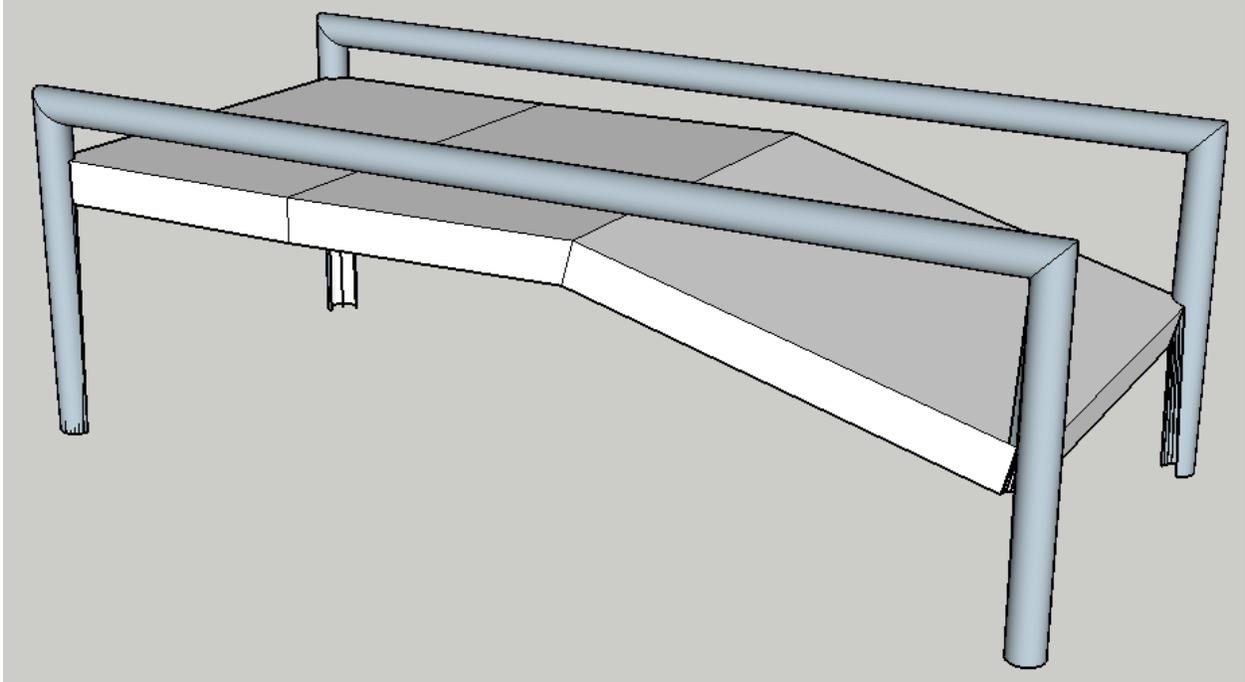


Espaldas hacia abajo - Deberá encender una bombilla que llego a la posición mínima. Utilizar un interruptor de límite.

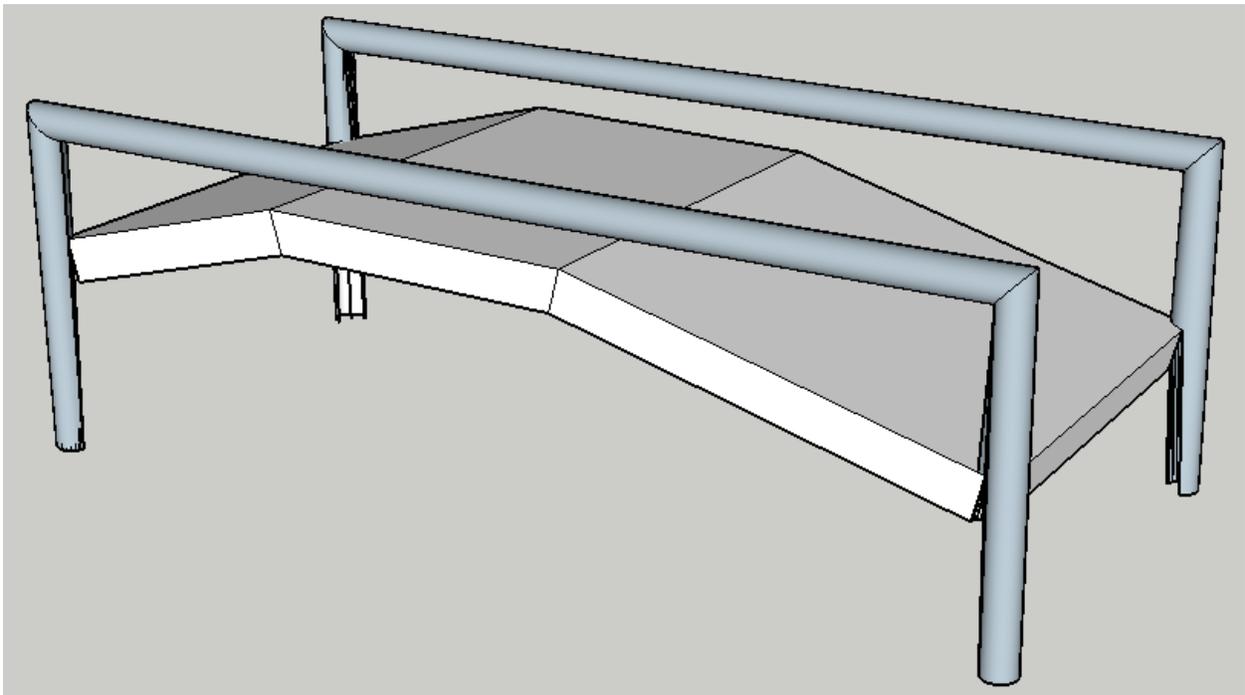


Pies hacia arriba- Deberá encender una bombilla que llego a la posición máxima. Utilizar un interruptor de límite.

## ROBOTICA – CAMA CLINICA

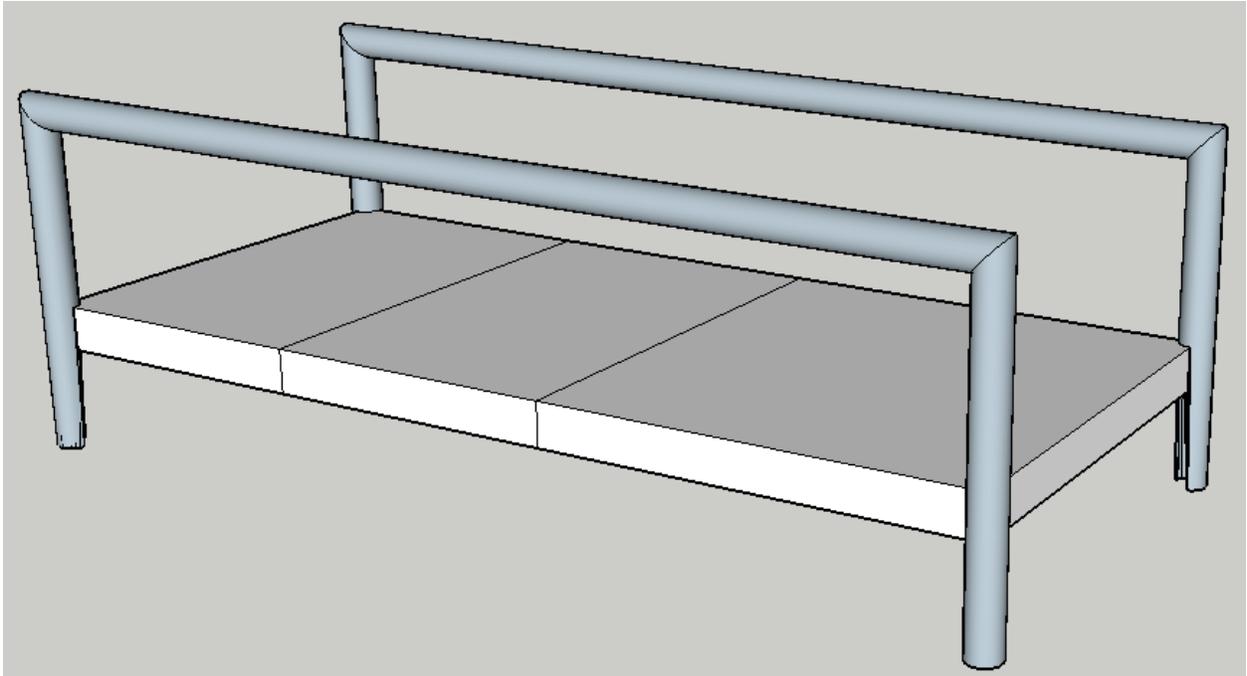


Pies hacia abajo- Deberá encender una bombilla que llego a la posición mínima. Utilizar un interruptor de límite.

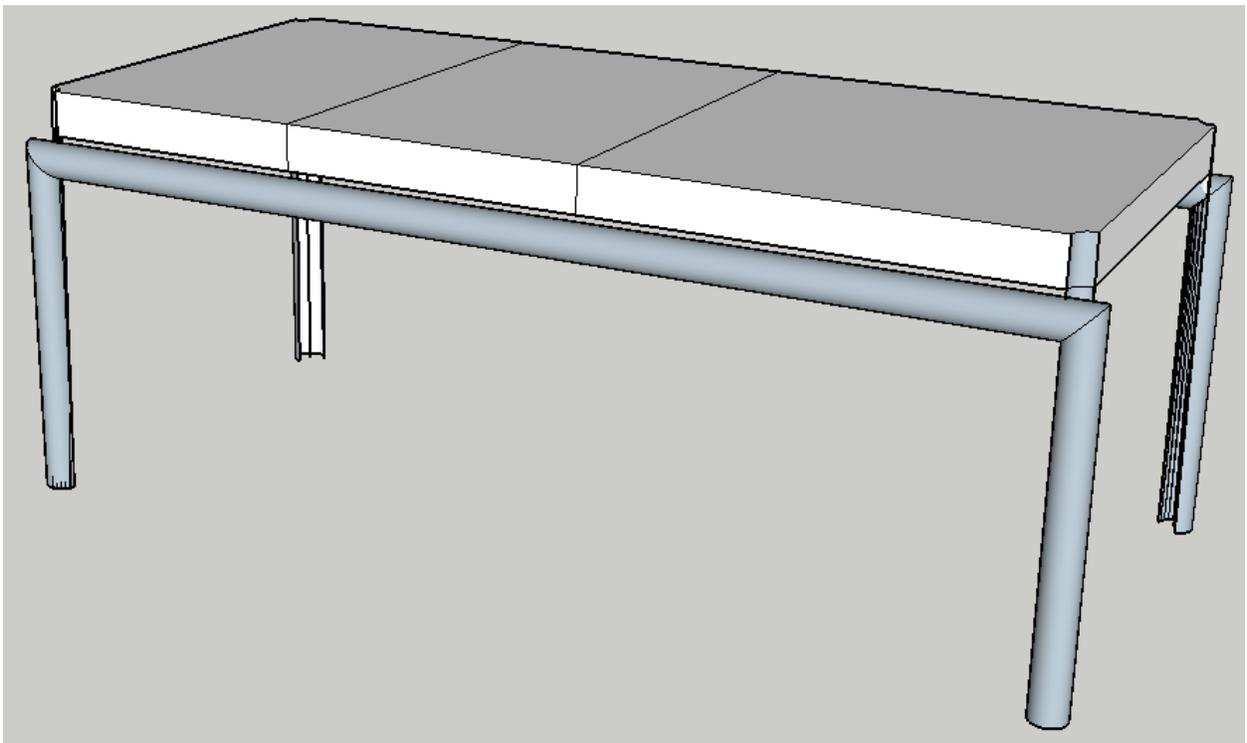


Espaldar y pies hacia abajo (persona de espalda)- Deberá encender una bombilla que llego a la posición. Utilizar los dos interruptores de límite.

## ROBOTICA – CAMA CLINICA



Cama hacia abajo- Deberá encender una bombilla que llego a la posición mínima. Utilizar un interruptor de límite.



Cama hacia arriba- Deberá encender una bombilla que llego a la posición máxima. Utilizar un interruptor de límite.