

Ai.Frame Commander 使用说明书

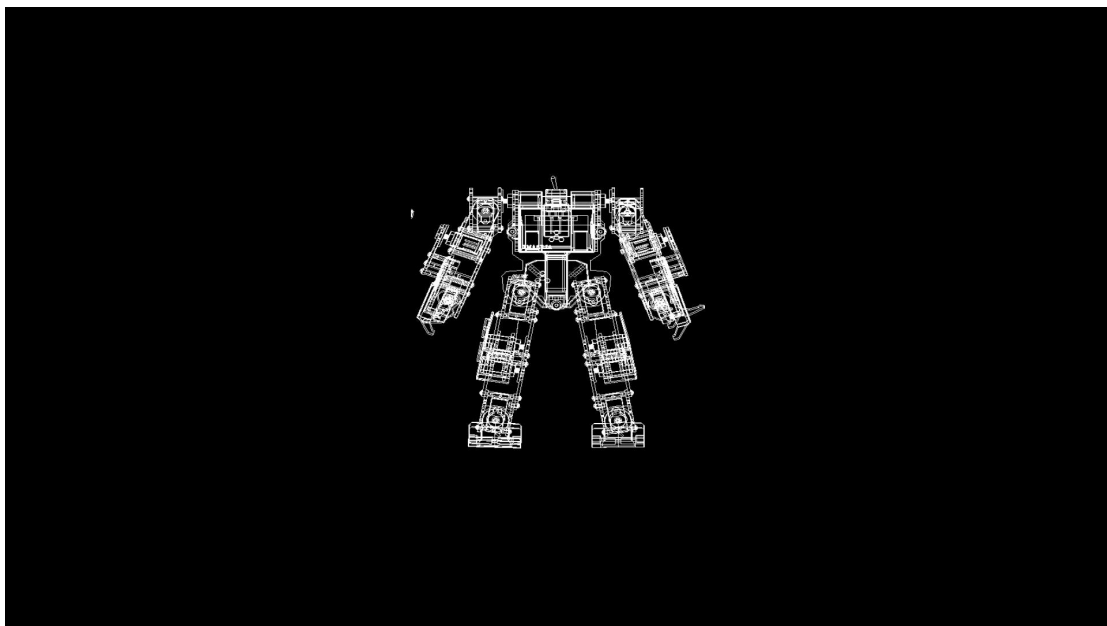
1. 运行前配置

本软件专为矩阵动力科技开发有限公司开发的二足机器人阿波罗 440（之后简称为：440）设计的控制软件，关于与 440 的连接不在本说明中介绍。

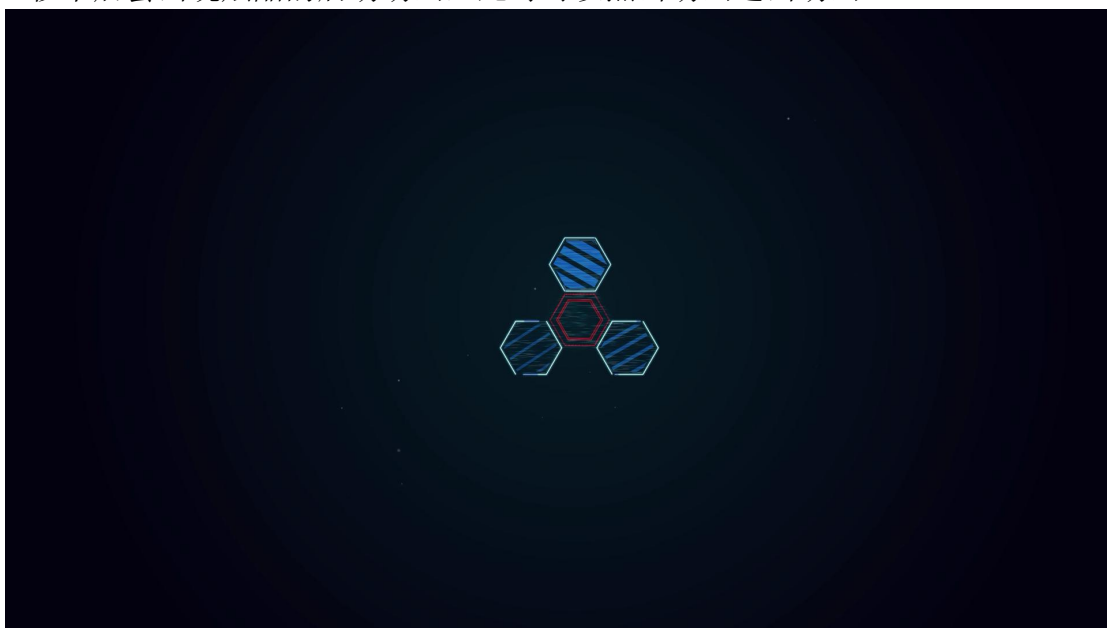
用户使用前需要在手机端安装 Ai.Frame Commander 软件，安装完软件后，会在手机桌面产生“Ai.Frame Commander”的图标，如下图所示：

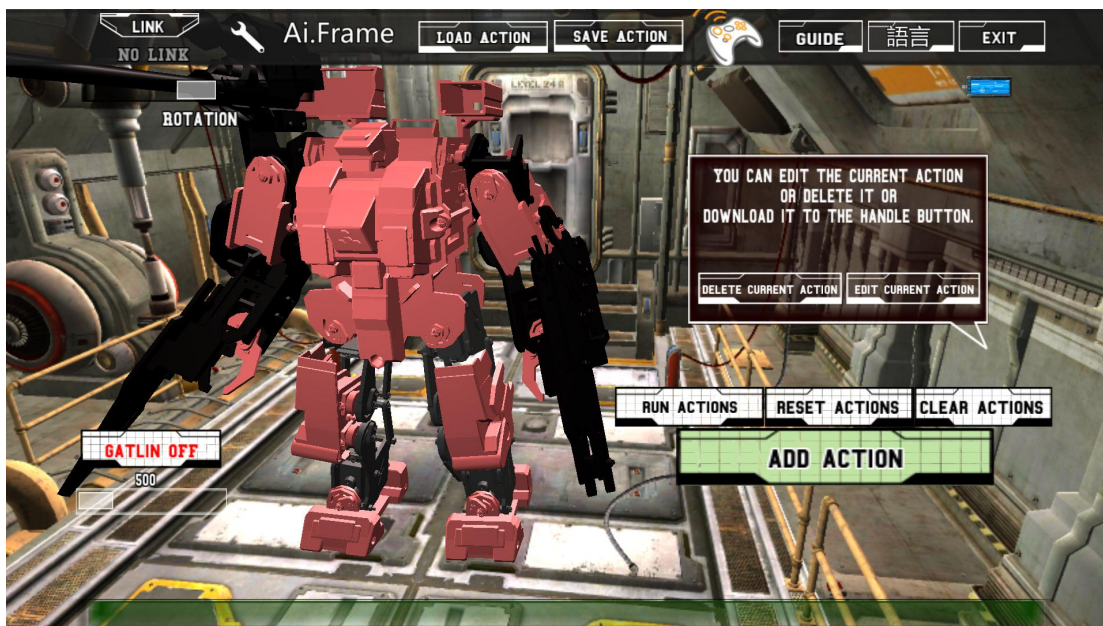


点击打开



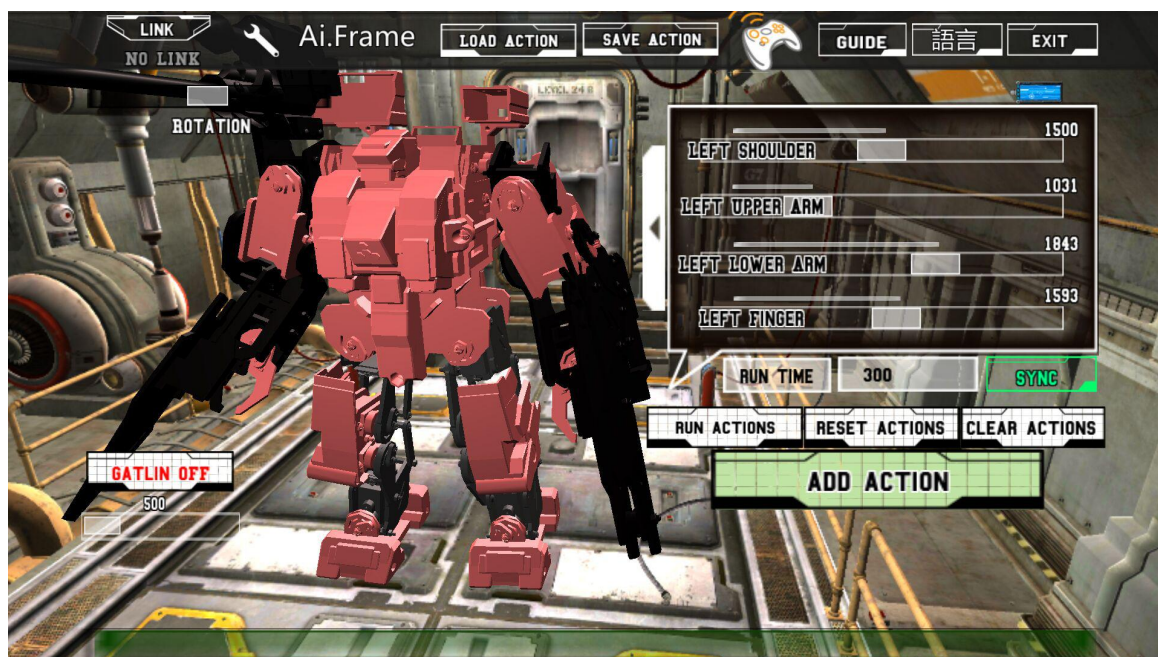
2 秒中后会出现炫酷的启动动画，此时可以点击动画退出动画





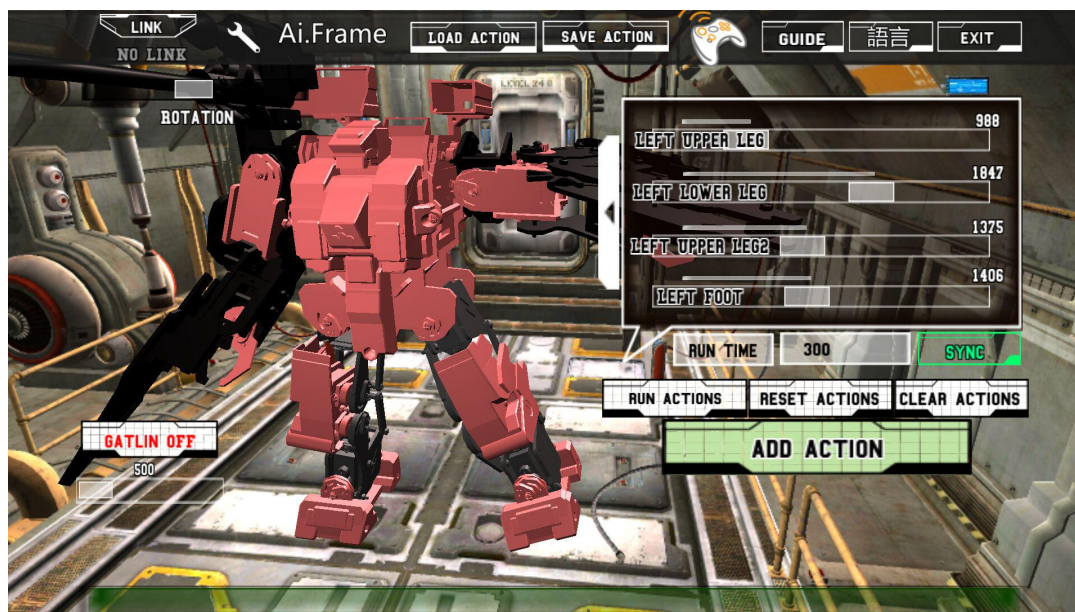
快速使用：把被控制的机器人的开关打开，并点击“LINK”按钮直到显示“success”蓝牙就连接成功。

点击界面中机器人模型的手部，弹出滑块操作界面，如下图：



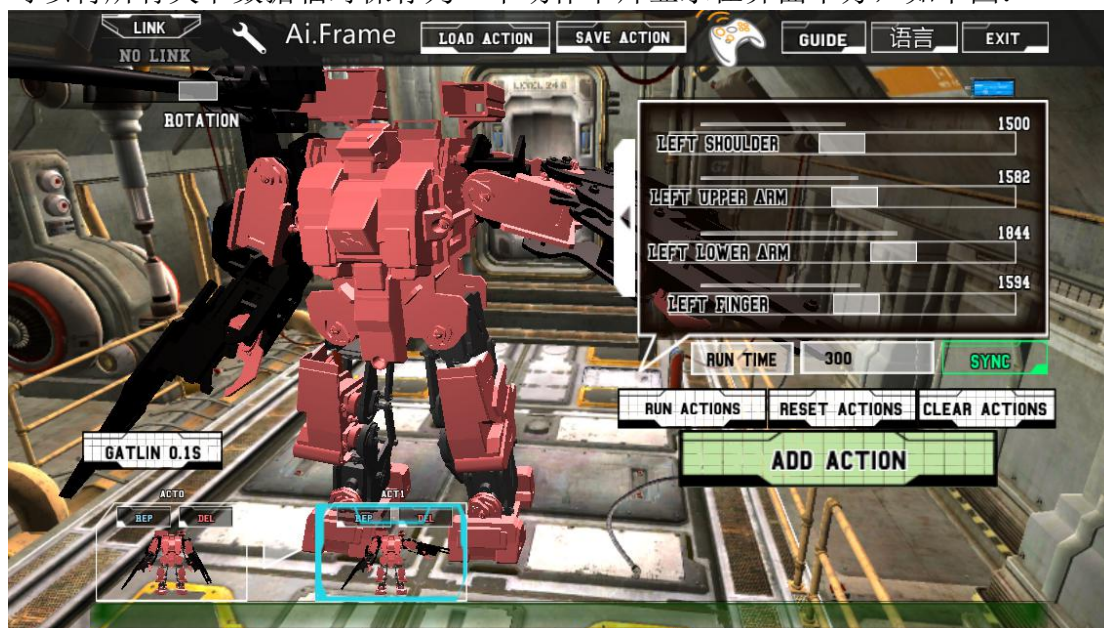
拖动相应的滑块 LEFT SHOULDER、LEFT UPPER ARM、LEFT LOWER ARM、LEFT FINGER 或者 RIGHT SHOULDER、RIGHT UPPER ARM、RIGHT DOWN ARM、RIGHT FINGER，可以摆动机器人模型的手部到指定位置，同时机器人本体的手部也会和模型的动作同步至相应位置。

点击界面中机器人模型的腿部级，弹出滑块操作界面，如下图



拖动相应的滑块 LEFT UPPER LEG、LEFT LOWER LEG、LEFT LOWER LEG2、LEFT FOOT 或者 RIGHT UPPER LEG、RIGHT LOWER LEG、RIGHT LOWER LEG2、RIGHT FOOT，可以摆动机器人模型的腿部到指定位置，同时机器人本体的腿部也会和模型的动作同步至相应位置。

当通过以上各个滑块调整机器人各个关节至目标位置时，点击 ADD ACTION 按钮可以将所有关节数据临时保存为一个动作卡片显示在界面下方，如下图：



保存后用户可以继续添加动作，一个以上的动作可以组成一个动作组，一个动作组最多包含 20 个动作。

点击 RUN ACTIONS 可以运行用户临时保存的动作组。

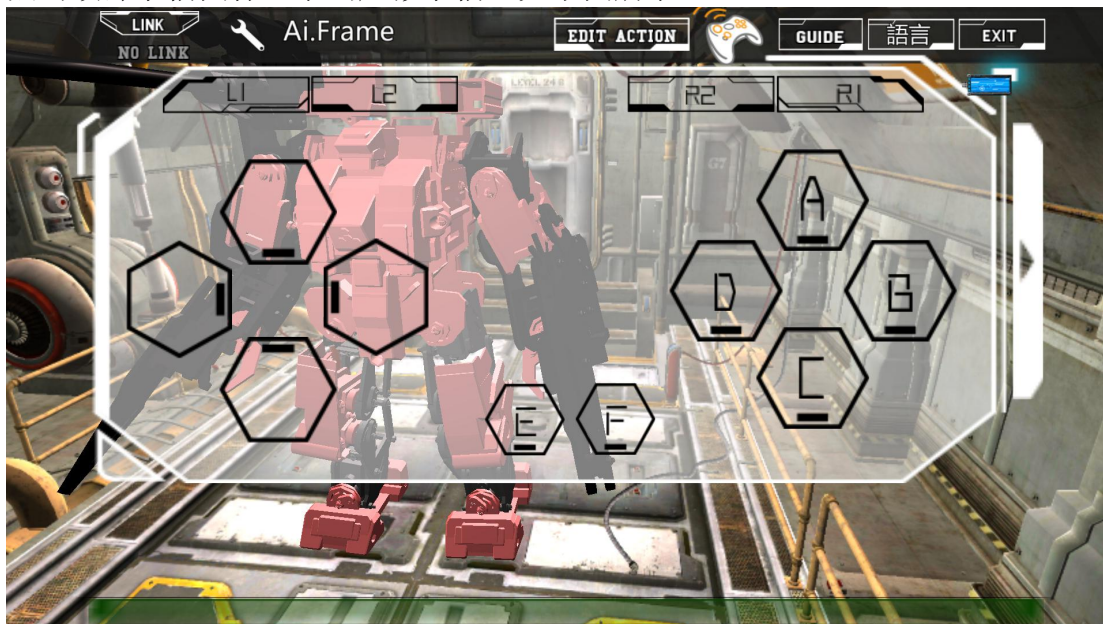
点击 RESET ACTIONS 可以使机器人的动作恢复至原始状态。

点击 CLEAR ACTIONS 可以清楚用户保存的动作组。

选中相应的动作，点击动作卡片上方的 REP 可以用当前机器人的动作替换该卡片的动作，点击 DEL 删除该动作。

RUN TIME 旁的编辑框内的数字为一个动作的执行时间，以毫秒为单位。
点击 SYNC 可以将所有动作的执行时间设置为编辑框内的时间

点击顶部手柄图标显示出虚拟手柄，如下图所示：



点击相应的按键就可以控制机器人做对应的动作，例如前进、后退、蹲下、敬礼。

按顺序先后按下前+A、后+C、左+D 等可以发出不同指令完成不同的动作。