

# extension\_aelosedu\_online

---

## 前言

适用于Aelos edu（1代机器人）在线控制

Aelos Pro/Lite 、Aelos 1s 、XYL\_Arm 待测

## 安装说明

- 下载安装[Codelab-adapte](#)，并运行
- 下载[extension\\_aelosedu\\_online.py](#)
- 将python文件放入 C:\Users\LejuRobot\codelab\_adapter\extensions
- 根据操作系统（Windows / Mac / Linux）修改该文件，如下：

```
def auto_detect_port():  
    # device_desc = 'STM32 Virtual COM Port'  
    # device_desc = 'USB 串行通信'  
    device_desc = 'STMicroelectronics Virtual COM Port'  
    # 修改右侧通信端口名称
```

需要注意，Aelos机器人未正常安装驱动时，系统会显示串口为“USB 串行通信”，使用Blockly软件时没有影响，但是使用本案例会出现不可控的情况

## 使用说明

- 启动**Codelab-adapte（Web UI）**
- 机器人开机，并使用USB数据线连接电脑
- 启动**extension\_aelosedu\_online**选项
- 启动[scratch\\_lejurobot](#)
- scratch中涉及机器人操作请见指令介绍

## 指令介绍

- [eim/leju/aelosonline](#)
  - 语句第一条
- [wired.set\\_channel\(self, channel\)](#)
  - [wired.set\\_channel\(\)](#)
  - 设置机器人信道？？？
- [wired.set\\_arms\(self, l\\_shoulder, l\\_elbow, r\\_shoulder, r\\_elbow\)](#)
  - 直接输入角度，如 [wired.set\\_arms\(90,90,90,90\)](#)
- [wired.arm\\_imitate\(self, line\)](#)
  - ？？？
- [wired.](#)
- [wired.](#)