

# 外部控制

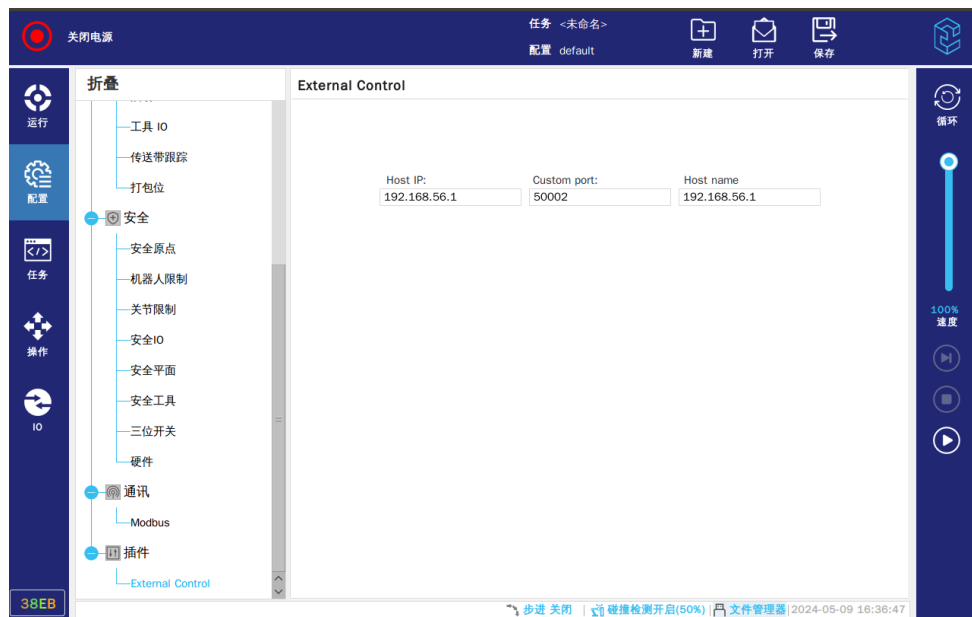
外部控制插件是艾利特机器人用于[ROS](#)、[ROS2](#)，以及驱动程序使用的[Elite Robots Client Library](#)的控制机器人的用户界面。

## 准备

机器人系统版本为1.2.10以上。

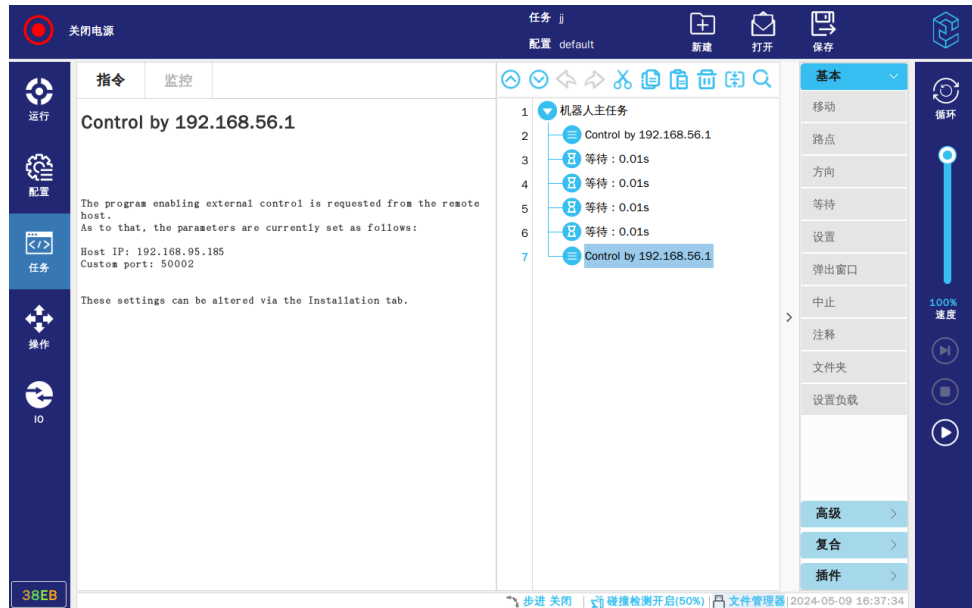
## 使用

- 配置节点:
  - 在“配置”选项卡中调整机器人的 IP 地址（在仿真中可能无需此步骤）。



- 任务节点:
  - 通过在选项卡下的侧边菜单中选择该插件，将其添加到任务中。

- 在“任务”选项卡中按下“播放”按钮执行任务。



## 多任务节点

在任务中多次使用此插件节点，控制脚本会被分为两个部分。在接收到脚本后，将其分为头部和控制循环部分。头部包含所有函数定义。头部只在程序中插入一次，而控制循环则针对程序树中的每个任务节点插入一次。

为了能够区分头部和控制循环，脚本的头部部分应该被封装在: ``bash

## HEADER\_BEGIN

以下是头部代码

## HEADER\_END

## NODE\_CONTROL\_LOOP\_BEGINS

以下是控制循环代码

# NODE\_CONTROL\_LOOP\_ENDS

``` 如果无法找到 # HEADER\_BEGIN 或 # HEADER\_END，则脚本将不会被分成两个部分，也无法在一个程序中使用多个任务节点。