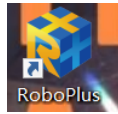
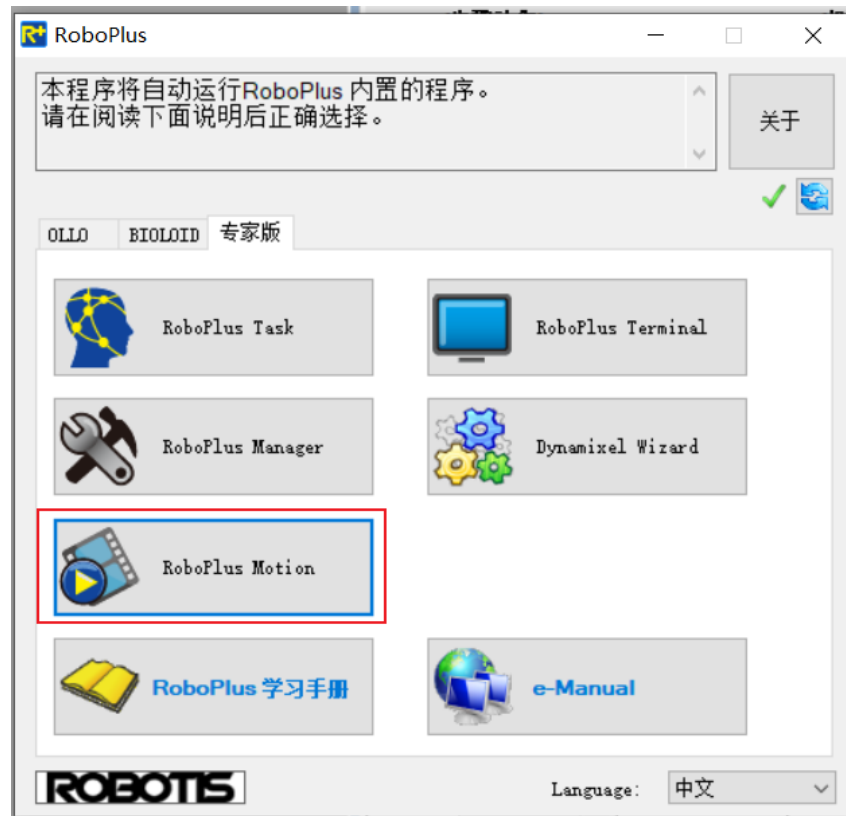


# RobotPlus 使用tip

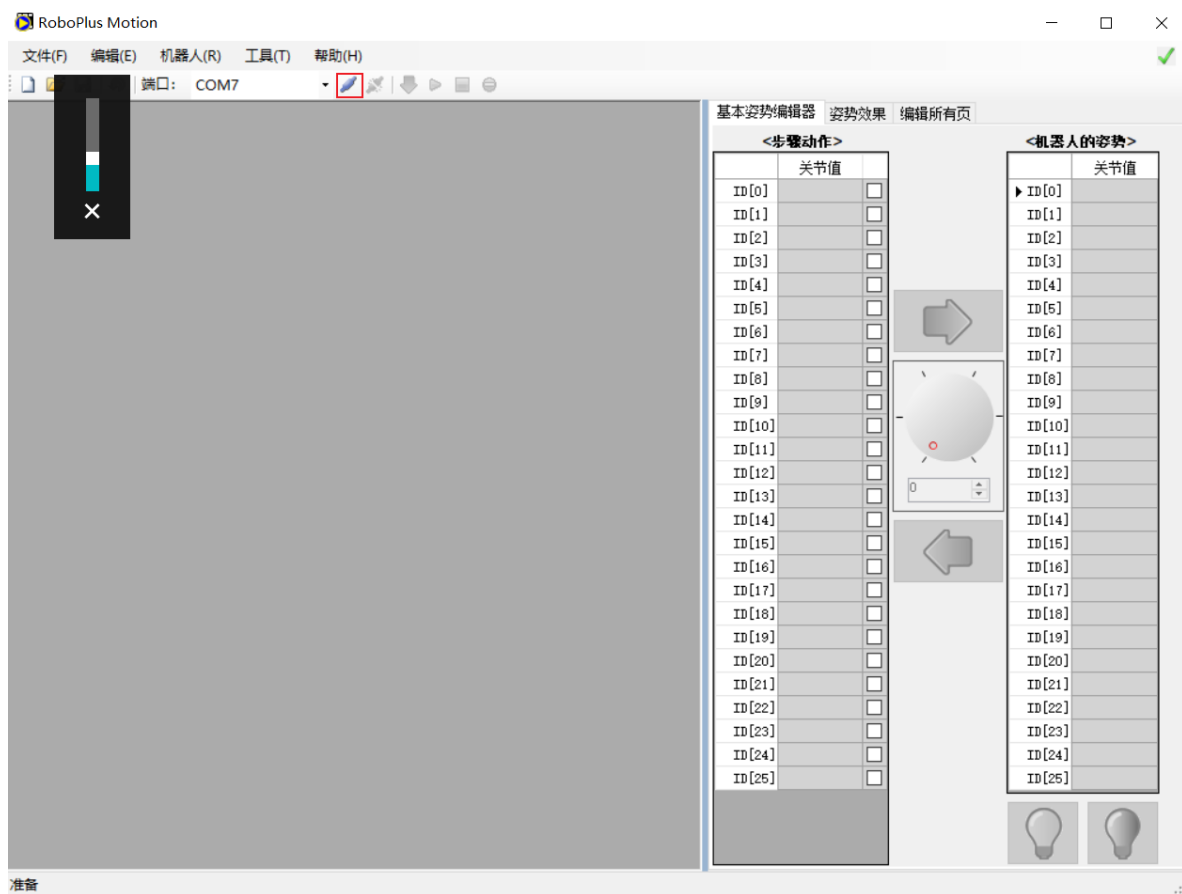
## 软件



选择红框内容，打开窗口



连接好机器人的电源和串口，然后点击红框部分使用软件连接



连接成功后界面会明亮，且右侧会出现连接的电机号

基本姿势编辑器

姿势效果

编辑所有页

<步骤动作>

	关节值	
ID[0]		<input type="checkbox"/>
ID[1]		<input type="checkbox"/>
ID[2]		<input type="checkbox"/>
ID[3]		<input type="checkbox"/>
ID[4]		<input type="checkbox"/>
ID[5]		<input type="checkbox"/>
ID[6]		<input type="checkbox"/>
ID[7]		<input type="checkbox"/>
ID[8]		<input type="checkbox"/>
ID[9]		<input type="checkbox"/>
ID[10]		<input type="checkbox"/>
ID[11]		<input type="checkbox"/>
ID[12]		<input type="checkbox"/>
ID[13]		<input type="checkbox"/>
ID[14]		<input type="checkbox"/>
ID[15]		<input type="checkbox"/>
ID[16]		<input type="checkbox"/>
ID[17]		<input type="checkbox"/>
ID[18]		<input type="checkbox"/>
ID[19]		<input type="checkbox"/>
ID[20]		<input type="checkbox"/>
ID[21]		<input type="checkbox"/>
ID[22]		<input type="checkbox"/>
ID[23]		<input type="checkbox"/>
ID[24]		<input type="checkbox"/>
ID[25]		<input type="checkbox"/>

数据到右侧，电机运行

数据读入左侧

<机器人的姿势>

	关节值
▶ ID[0]	
ID[1]	
ID[2]	
ID[3]	
ID[4]	
ID[5]	
ID[6]	
ID[7]	
ID[8]	
ID[9]	
ID[10]	
ID[11]	
ID[12]	
ID[13]	
ID[14]	
ID[15]	
ID[16]	
ID[17]	
ID[18]	
ID[19]	
ID[20]	
ID[21]	
ID[22]	
ID[23]	
ID[24]	
ID[25]	

点亮电机

关闭电机

关闭电机按钮点击后，可以随意改变电机姿态。调整至所需姿态然后点亮电机，然后使用按钮读入左侧记录区，随后关闭电机，任意改变电机姿态，点亮电机，点击上侧数据到右侧电机启动按钮后，机器人电机运行至之前所需的姿态。