

一、BR280 “开箱” 指南



1、取出小桌子



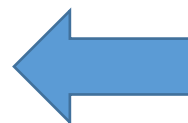
2、取出配件，
取出珍珠棉盒子



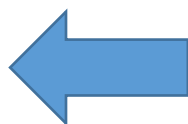
3、取出配件



4、取出配件

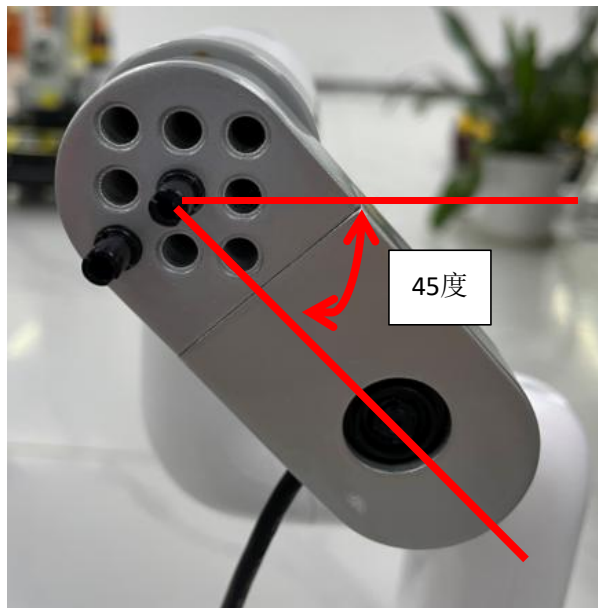


5、机械臂轻轻立起来，
珍珠棉盒子往上拉并取走

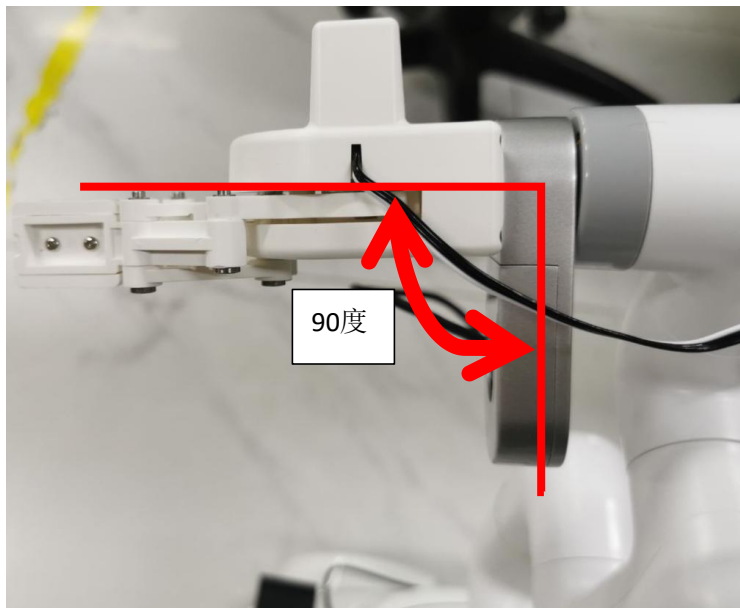
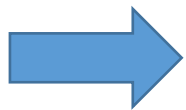


6、双手抱起小车取走，
严禁拉扯机械臂

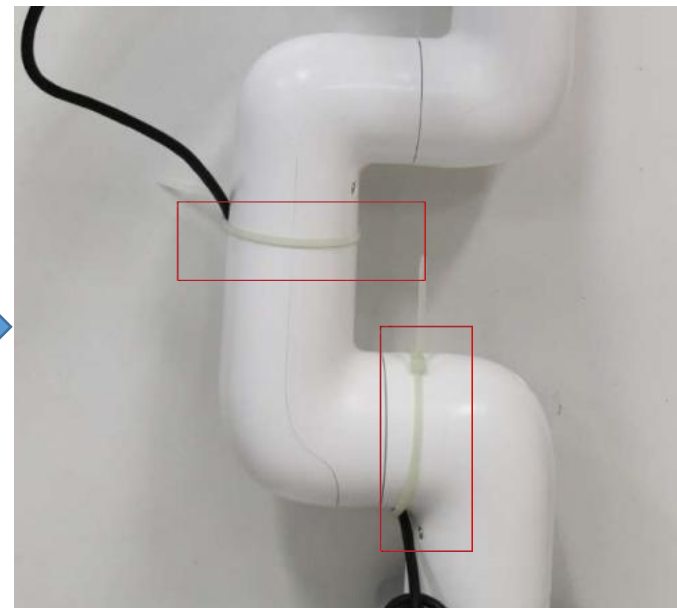
二、摄像头夹爪安装



遥控器指令“RB+START”，
在零位情况下按下图安装，
注意不要拉扯到机械臂

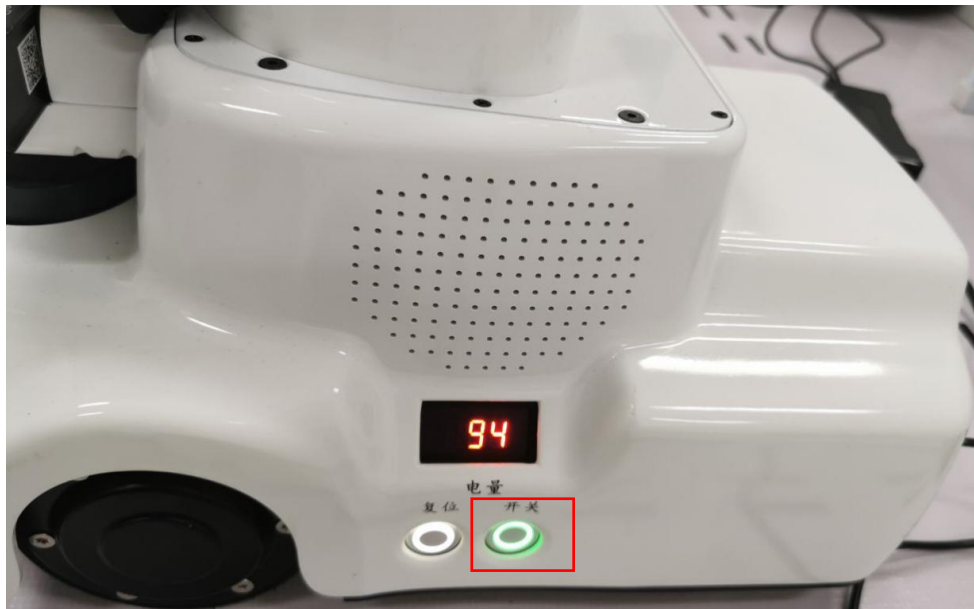


默认demo夹爪的安装方式



用绑带将相机电线固定到机械臂上，
防止机械臂或者小车拉扯到电线。

三、开关机和充电



电源开关和电量显示



充电接口在小车左后侧

四、遥控器使用



	操作	功能
D/X	拨动开关	X：遥控失效D：遥控有效
RB	按键开关	长按遥控生效，不按遥控无效
BACK	按键开关	机械臂回到安全位置，松轴
START	按键开关	机械臂到达零位，直立起来，锁轴
A	按键开关	执行放置工作
B	按键开关	执行图片识别抓取
X	按键开关	进行二维码识别抓取
Y	按键开关	进行颜色识别抓取
摇杆1	前后遥控	控制机器人前后运动
摇杆2	左右遥控	控制机器人左右运动
摇杆3	上下左右拨动	上：增加前后移动的限速值 下：减少前后移动的限速值 左：增加旋转的限速值 右：减少旋转的限速值
<p>注意：</p> <p>1. 使用遥控器时请务必将开关D/X拨至D,否则遥控器按键功能可能与设置功能不符。</p> <p>2. 请勿更改遥控器参数设置，遥控器接收机在机器人内部。</p> <p>举例：</p> <p>1. 组合按键“RB+START”，机械臂到达零位，直立起来。</p> <p>2. 组合按键“RB+BACK”，机械臂回到安全位置，松轴。</p> <p>3. 长按按键“RB”+摇杆1，控制机器人前后运动</p>		

五、BR280 “包装” 指南



1、纸箱



2、纸箱中放入小车底部珍珠棉



3、小车用酒精擦拭干净，
然后放入小车底盘



4、机械臂立起来，
放入小车顶部珍珠棉



8、放上实验桌，
并盖上桌顶部珍珠棉，
封箱



7、放入底部珍珠棉，
然后放上AI配件包



6、在各槽内放入相应的配件



5、机械臂折弯，放入槽内