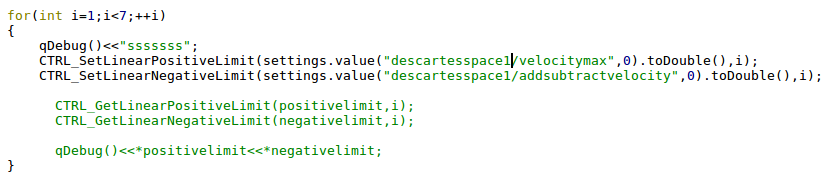
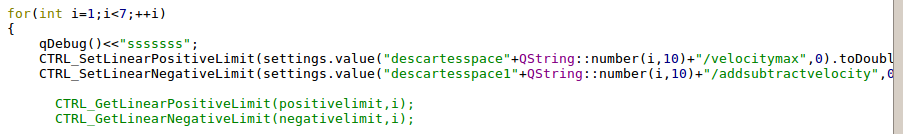
20180420:笛卡尔空间机器人设置参数不对，

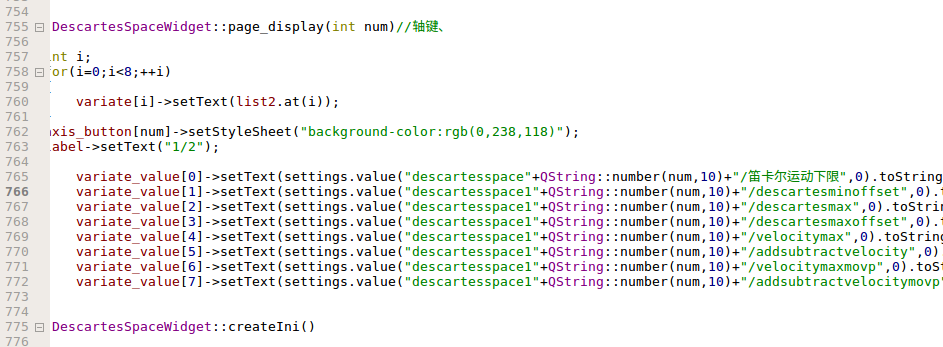
修改前：



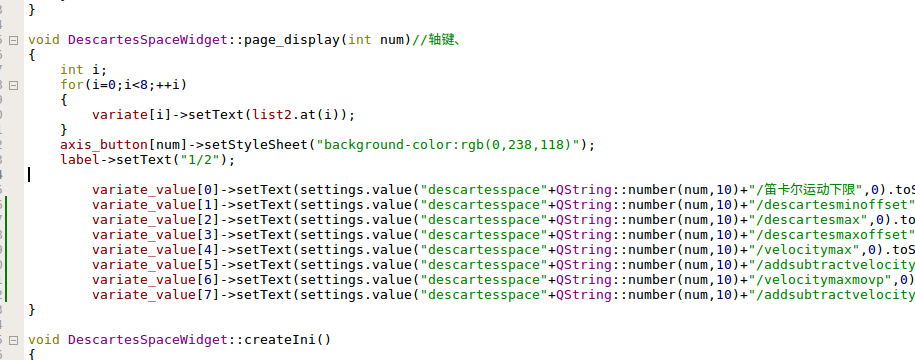
修改后：  


笛卡尔空间切换轴页面不能正常显示数据

修改前：



修改后：



20180424

1、当前位置，注释掉伪代码，加上当前机器人位置值。



Note:对于运动算法的记录F:\Qtpcshare\zhongqi.li\testUI\testUI

2、修改界面同机器人算法的接口调用。

上版本：（点击“记录零点”，完成零点记录）

void OriginOffsetWidget::ensure\_encorde\_origin()

{

qlonglong dl1 = 0;

qlonglong dl2 = 0;

qlonglong \*dl,\*getdl;

dl = &dl1;

getdl = &dl2;

timer->stop();

switch (QMessageBox::question(this,"确定要标定零位","确定要标定零位",QMessageBox::Ok|QMessageBox::Cancel,QMessageBox::Cancel)) {

case QMessageBox::Ok:

//标定零位

qDebug()<<"标定零位";

//获取选定轴状态

//根据获取编码器数据

//根据轴选择状态，将对应轴数据写入机器人

//判断是否写入成功（写入成功--标定零位标定状态；写入失败，报警

//恢复选定轴状态

for(int i=0;i<8;++i)

{

qDebug()<<selectoa->encord\_aix[i];

if(selectoa->encord\_aix[i])

{

CTRL\_GetOriginOffset(getdl,i);

encorder\_data->set\_encorder\_data(i,\*getdl);

encorder\_data->get\_encorder\_data(i,dl);

qDebug()<<\*dl;

//CTRL\_SetOriginOffset(\*dl,i);

//CTRL\_GetOriginOffset(getdl,i);

if(\*dl==\*getdl)

{

//写入数据成功

//标定轴状态

//save specity axis encorder data

encorder\_data->save\_encorder\_data(i,\*dl);

origin\_status->set\_specify\_axis\_status(i);

CTRL\_SetOriginOffset(\*dl,i);

qDebug()<<"写入数据成功";

}

else

{

QMessageBox::warning(this,"警告","轴值写入失败请重试",QMessageBox::Ok|QMessageBox::Cancel,QMessageBox::Ok);

return;

}

}

}

selectoa->recover\_axis\_status();

break;

case QMessageBox::Cancel:

//恢复轴选中状态

qDebug()<<"恢复轴选中状态";

selectoa->recover\_axis\_status();

break;

default:

break;

}

}

先修改为：  
由从motionFeedback获取伺服编码器当前的数值，再调用set\_servo\_value()，设置伺服编码器的值，再调用get\_servo\_value()，检查伺服编码器的值是否设置成功。

代码：



3、坐标系管理

添加坐标系值计算返回值的判断，修改后的代码。

