



机器人工业动态臂

作者	迈克尔-索莱尔
联系我们	michael.soler.beatty@gmail.com
Unity Ver.	2018.3.F1

索引

1. 包裹的描述。	1
2. 对撞机和标签	2
3. 脚本	2
4. 视频教程	3

1. 包的描述。

这是一个包含有5个自由度的动态机械臂的软件包。由于有了脚本，你将能够使用滑块在空间移动机械臂。这个软件包包含：

- 手臂的fbx模型，其层次结构已明确。该模型由第0部分组成、第1部分、第2部分、第3部分和握把（左边和右边）。
- 以下的样本场景
 - 没有物理场景的基本机器人。

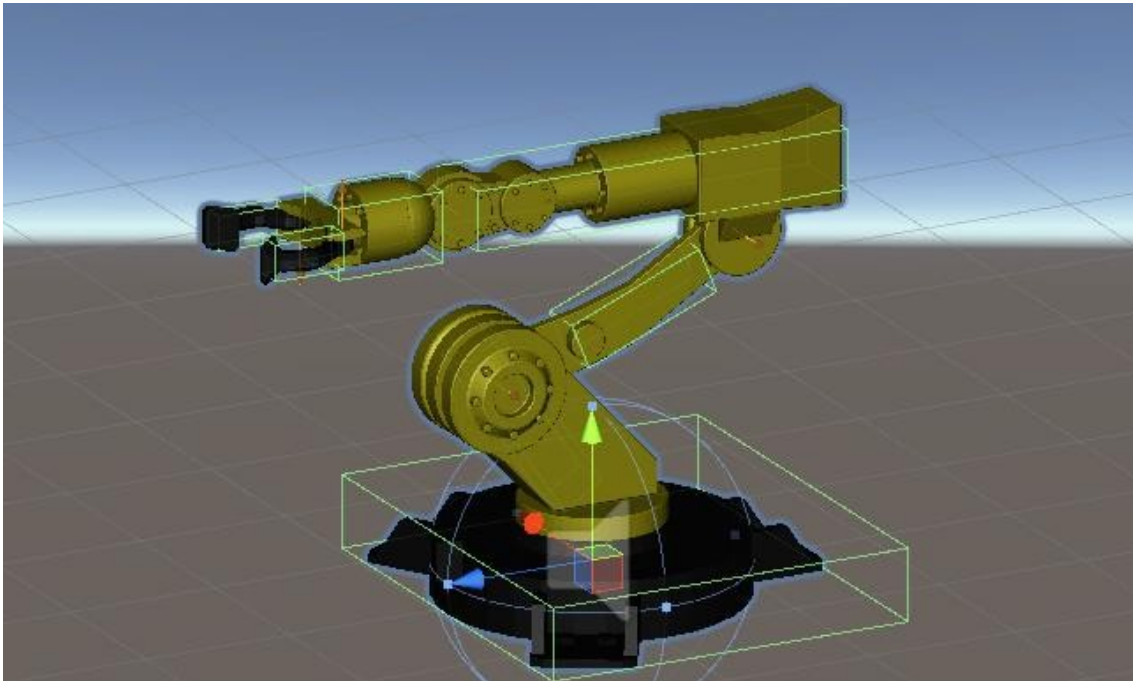
- 基本的物理学场景。
- 先进的自动装置。
- 去他妈的机器人场景。

- 多个机器人的互动场景。
- 多种工具选择场景。
- 文件和视频教程。
- 视频示例中使用的所有模型、纹理和脚本。

从纸板上的兄弟，我们假装给最好的客户服务，所以我们对所有的疑问、代码中的错误和潜在的修改24/7提供服务。我们可以在michael.soler.beatty@gmail.com

2. 对撞机和标签

箱体碰撞器被用来在游戏中实现物理学。不需要标签。

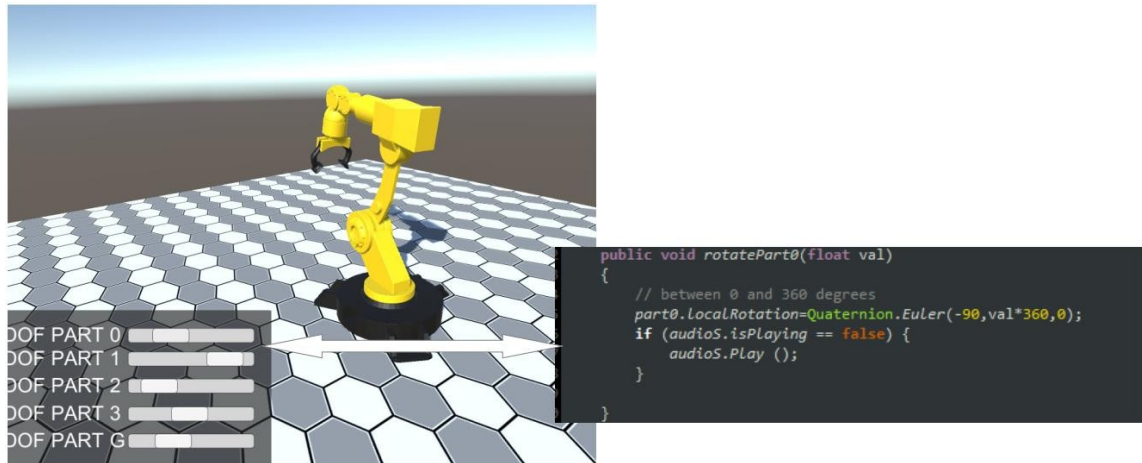


3. 脚本

RoboticArm "是控制手臂运动的脚本。

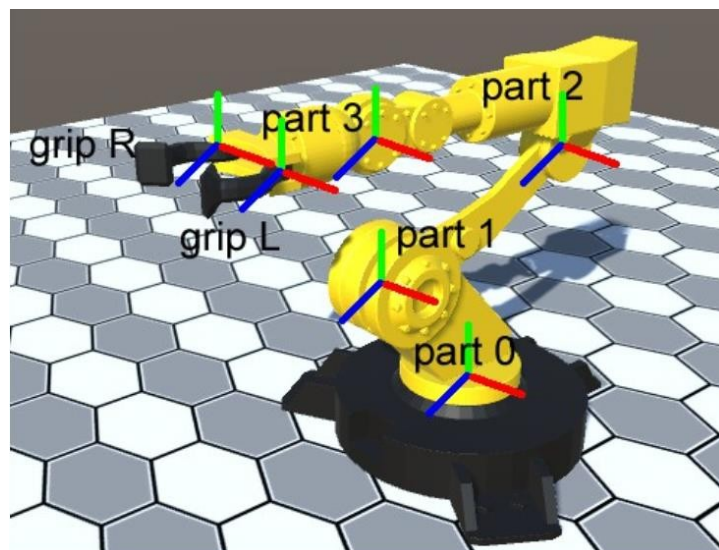
```
//这些是机械臂的部件
Public Transform part0;
public Transform part1;
public Transform part2;
public Transform part3;
public Transform gripLeft;
public Transform gripRight;
//这是播放手臂声音的音频源。
公共音频源 audioS;
```

每个部分的旋转是由滑块调用的，这将触发脚本上的移动功能：



脚本与玩家游戏对象相关联。

该函数还触发了伺服机的声音。请注意，局部旋转的轴线在以下位置：



4. 视频教程

我们有一个视频教程，解释了脚本和游戏机制的工作原理。

<https://www.youtube.com/watch?v=GbdWU04ufag>