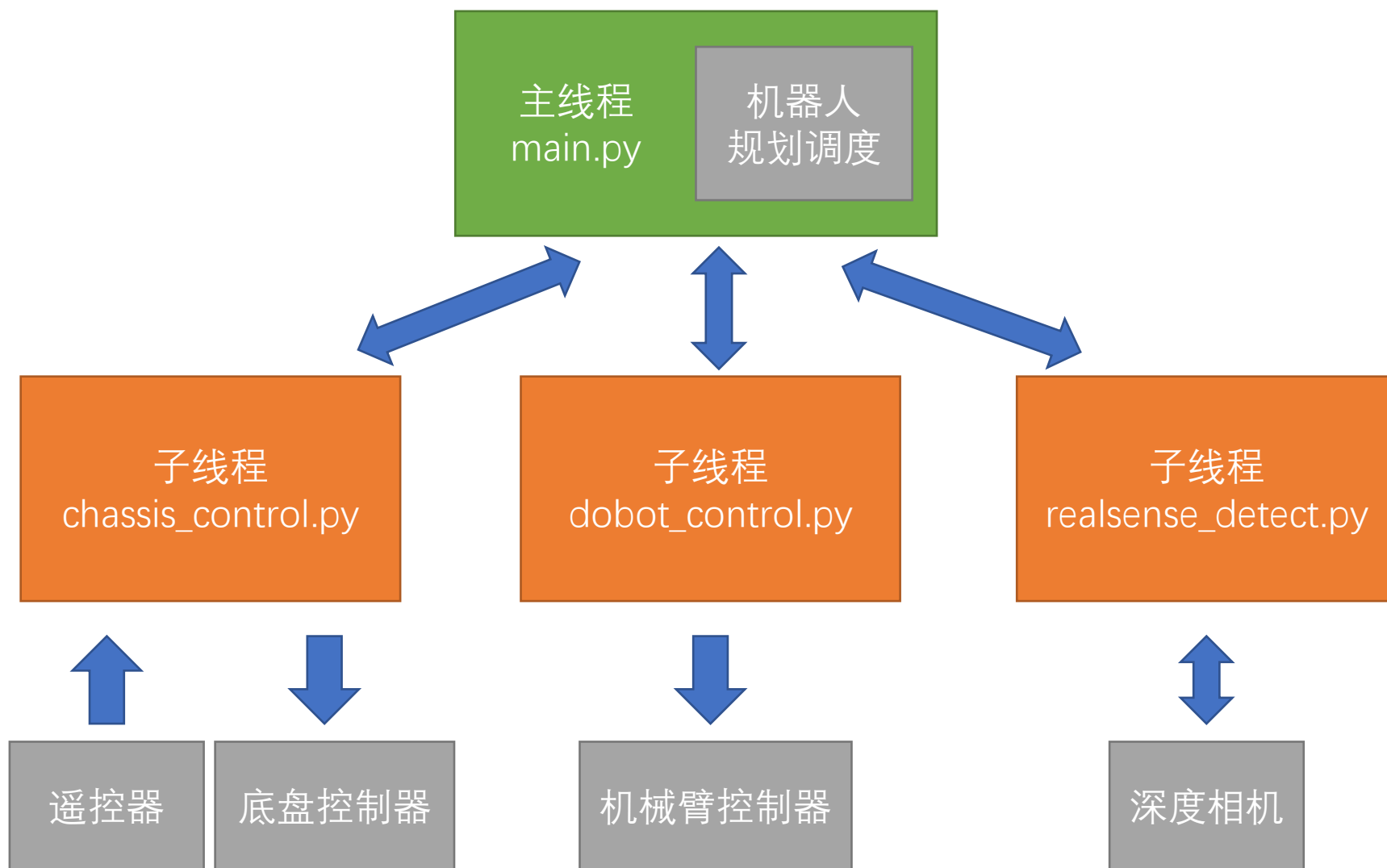


pick_apple_robot_demo

示例代码说明

人工智能创新实践II

程序框架设计



遥控器说明

处于手动模式-控制机械臂，下
拨爪子打开，上拨爪子关闭；
处于自动模式，上拨自主抓取，
下拨自动行走和抓取

上：自动模式
中：手动模式-控制机械臂
下：手动模式-控制底盘

处于手动模式-控制底盘，左右
拨水平移动，上下拨前后移动；
处于手动模式-控制机械臂，左
右拨y轴移动，上下拨x轴移动



上：程序间接控制底盘
中：遥控器直接控制底盘
下：底盘电机失能

处于手动模式-控制底盘，左右
拨水平旋转；
处于手动模式-控制机械臂，上
下拨z轴移动

main.py 程序结构

```
auto_mode = False
```

```
while True:
```

```
    if cc.sw_left==2: #左拨档下,手动模式控制底盘运动
```

```
        auto_mode = False
```

```
        vx = cc.ch4
```

```
        vy = cc.ch3
```

```
        vw = cc.ch1
```

```
        cc.run(vx,-vy,-vw)
```

```
    elif cc.sw_left==3: #左拨档上,手动模式控制机械臂动作
```

```
        auto_mode = False
```

```
        cc.run(0,0,0)
```

```
        deltx = cc.ch4//10
```

```
        delty = -cc.ch3//10
```

```
        deltz = cc.ch2//10
```

```
        dc.movedelt(deltx,delty,deltz)
```

```
        if cc.wheel>300: dc.claw_open()
```

```
        elif cc.wheel<-300: dc.claw_close()
```

```
    elif cc.sw_left==1: #左拨档上,自动模式
```

```
        if cc.wheel<-600: #拨轮向上,自动控制机械臂抓取
```

```
            auto_mode = False
```

```
            cc.run(0,0,0)
```

```
            print("开始抓取...")
```

```
            dc.claw_open()
```

```
            dc.move(rd.coordinate_dobot)
```

```
            dc.claw_close()
```

```
            time.sleep(1)
```

```
            dc.move([300,0,80])
```

```
            dc.move([0,300,100])
```

```
            dc.claw_open()
```

```
            time.sleep(0.5)
```

```
            dc.move([280,0,80])
```

```
            print("结束抓取...")
```

```
        elif cc.wheel>600: #拨轮向下,自动控制底盘运动
```

```
            auto_mode = True
```

```
    if auto_mode:
```

```
        pass
```

****自主完成****
自动控制底盘和机械臂程序