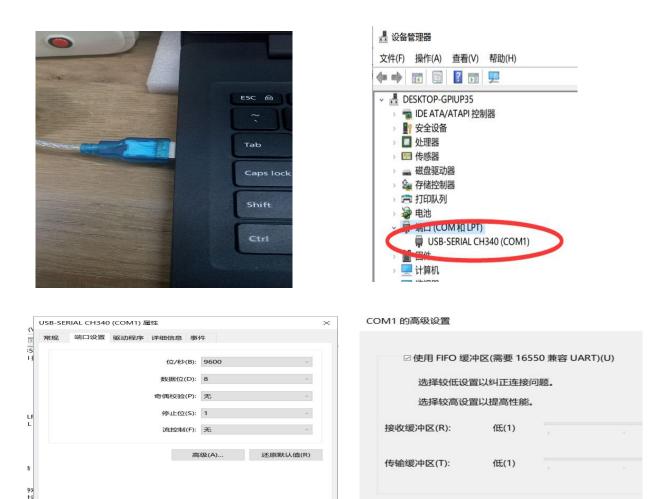
第一步:将 USB 与电脑连接并将此串口的改写为 COM1(在设备管理器中点击端口,找到 USB • • • • ,双击此串号,在端口设置一高级中修改 COM 端口号)



第二步: 开机并在电脑上打开 aeRb_new 文件夹下的 aeRobot.sln 文件



COM 端口号(P):

第三步: 登录(账号: ONE 密码: 1)进入图二界面





图一

第四步:点击文件,选择文件管理再点击进入 script(图二),双击 aerobot_end. arl 文件并加载(图三),



图一

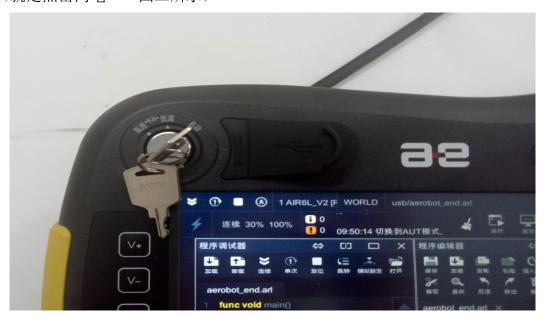


图二



图三

第五步:在电脑上启动刚刚打开的 aeRobot. sln 的代码,并将手动挡换成自动挡,并伺服上电(就是点击闪电——图二所示)

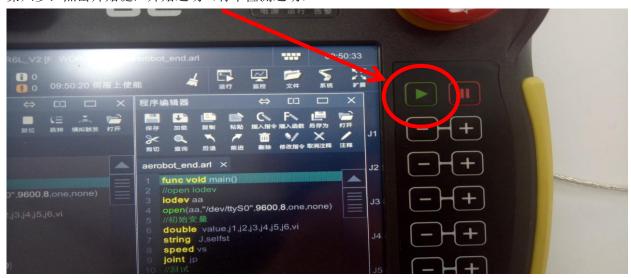


图一



图二

第六步:点击开始键,开始运动(有个检测运动)



第七步:如果想通过加减来实现机械臂的运动,只需要点击每个关节对应的加减即可;若想要自己设置每个关节旋转的度数,则第一步需要点击 self_input,然后就可以在设置度数,设置完成后,就点击 setok即可,随后机械臂就会随之而运动。Pause 键则是最后时,将机械臂还原。

						×
	self_input		paus	e		
J1:	+	0.00000000		-		
Ј2:	+	0.00000000		T- 0		
ј з:	+	0.00000000		-		
J4 :	+	0.00000000		-		
ј б:	+	0.00000000		-		
Ј6:	+	0.00000000		-		
speed	+	5.00000000		-		
		Set0k				