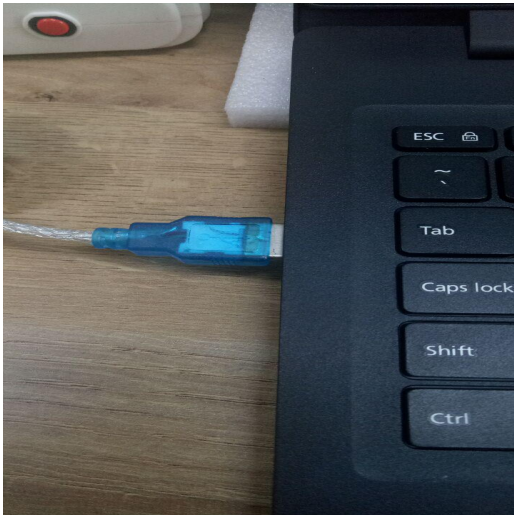


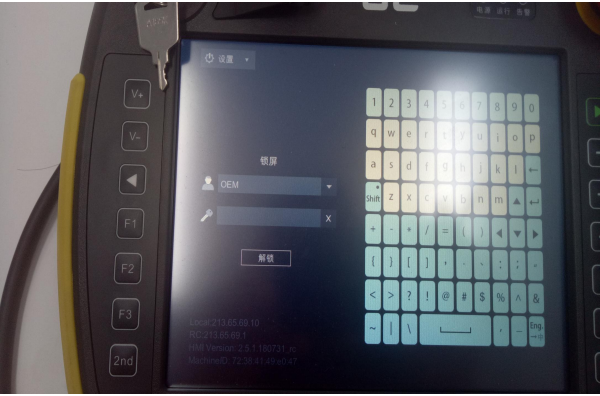
第一步：将 USB 与电脑连接并将此串口的改写为 COM1(在设备管理器中点击端口，找到 USB，双击此串号，在端口设置—高级中修改 COM 端口号)



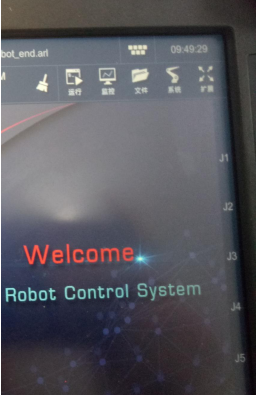
第二步：开机并在电脑上打开 aeRb_new 文件夹下的 aeRobot.sln 文件



第三步：登录（账号：ONE 密码：1）进入图二界面



图一

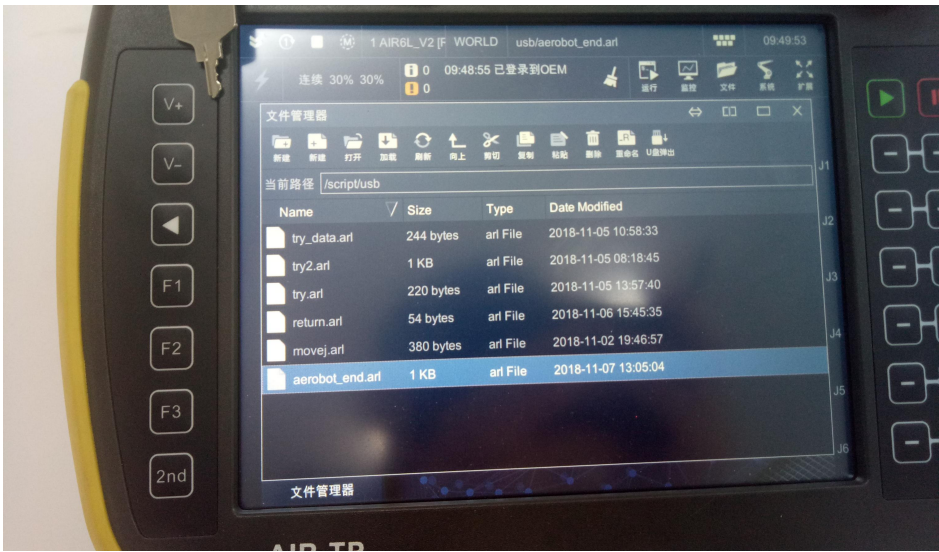


图二

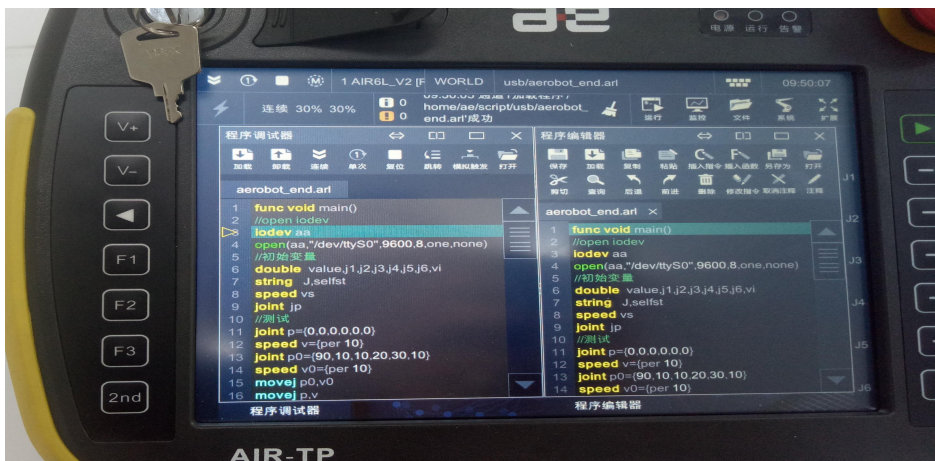
第四步：点击文件，选择文件管理再点击进入 script（图二），双击 aerobot_end.arl 文件并加载（图三），



图一



图二

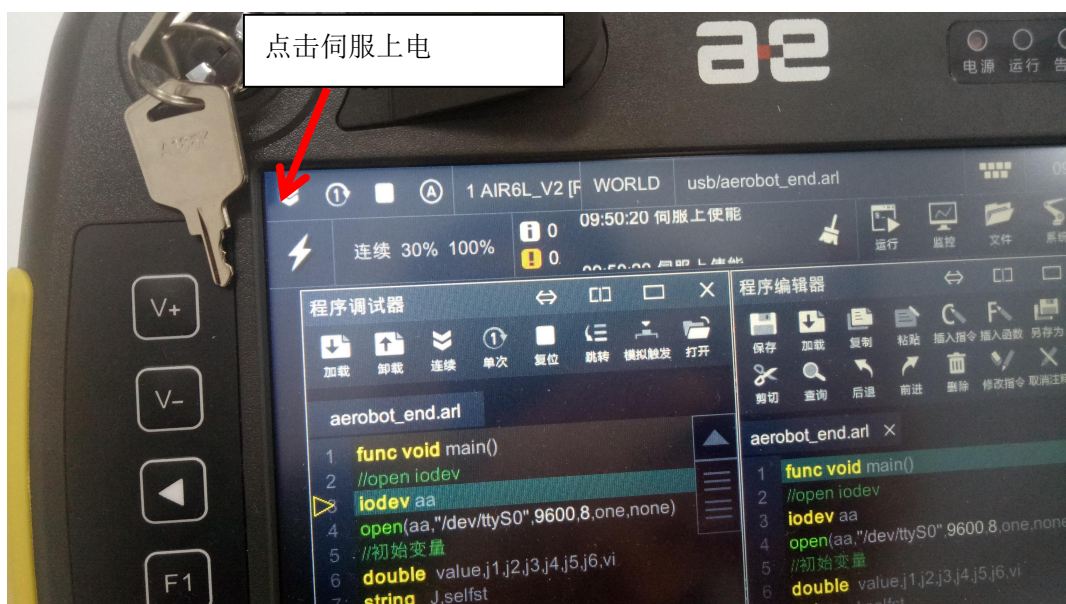


图三

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）

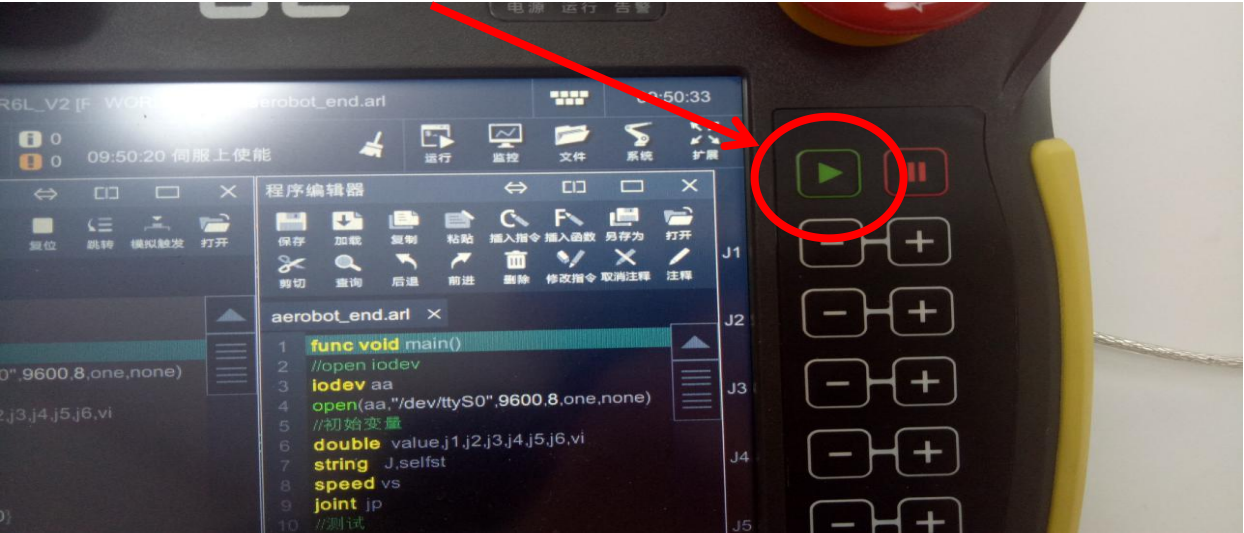


图一



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。

