

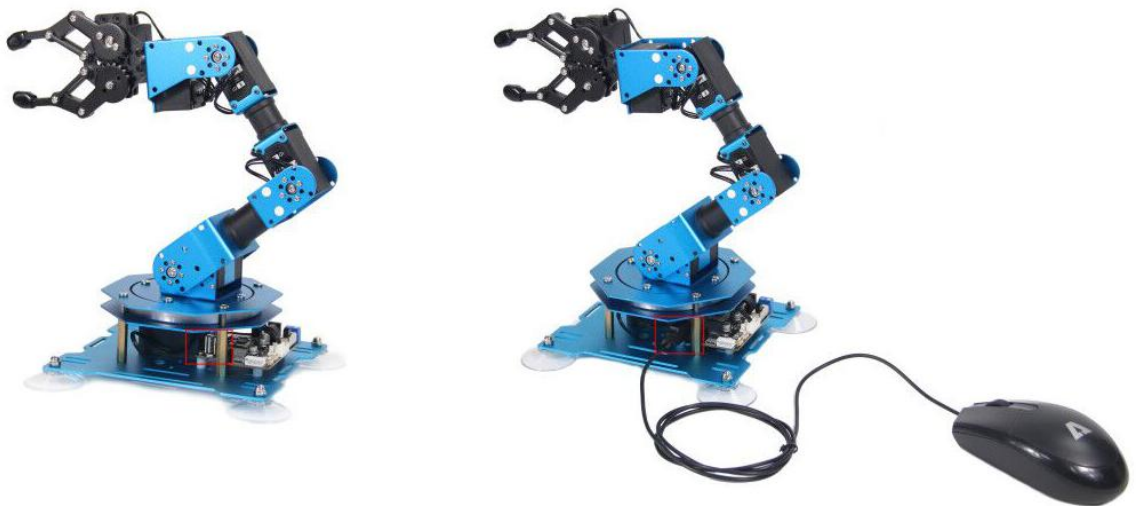
Lección 3 Control del mouse

El tablero de control del brazo robótico xArm 1S puede analizar la acción del mouse información y transferir los datos obtenidos al microordenador de un solo chip a través de SPI para su procesamiento. Entonces los servos correspondientes ejecutarán el acción.

1. Preparándose

Paso 1: prepare su propio mouse. Si el control remoto inalámbrico Receptor en la placa controladora, no olvides sacarlo.

Paso 2: conecte el mouse al controlador, como se muestra a continuación:



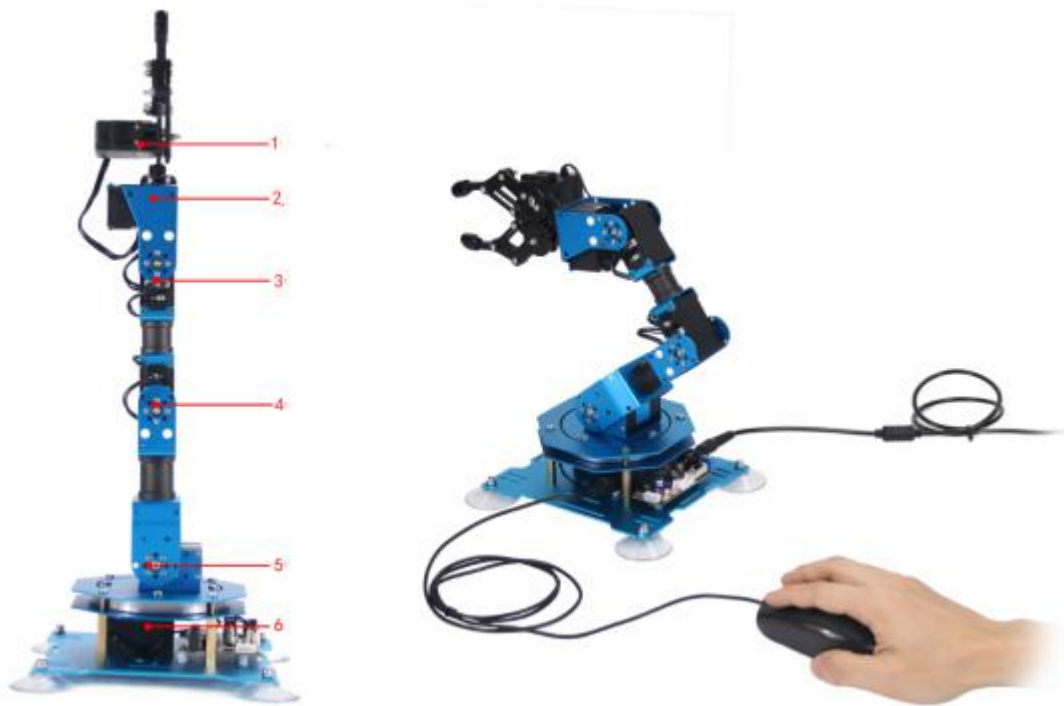
2. Conexión del dispositivo

Paso 1: enciende el brazo robótico.

Paso 2: Espere un segundo. El brazo robótico se emparejará automáticamente con

el ratón.

3. Instrucción de operación



Operación	servo
Gira la rueda de desplazamiento	servo número 1
Botón izquierdo del ratón + mover izquierda y derecha	servo n.º 2
Botón derecho del ratón + moverse hacia arriba y hacia abajo	servo n.º 3

<p>Botón izquierdo del ratón + mover arriba y abajo</p>	<p>servo n.º 4</p>
<p>El ratón se mueve hacia arriba y abajo</p>	<p>servo n.º 5</p>
<p>El mouse se mueve hacia la derecha y hacia la izquierda.</p>	<p>servo n.º 6</p>