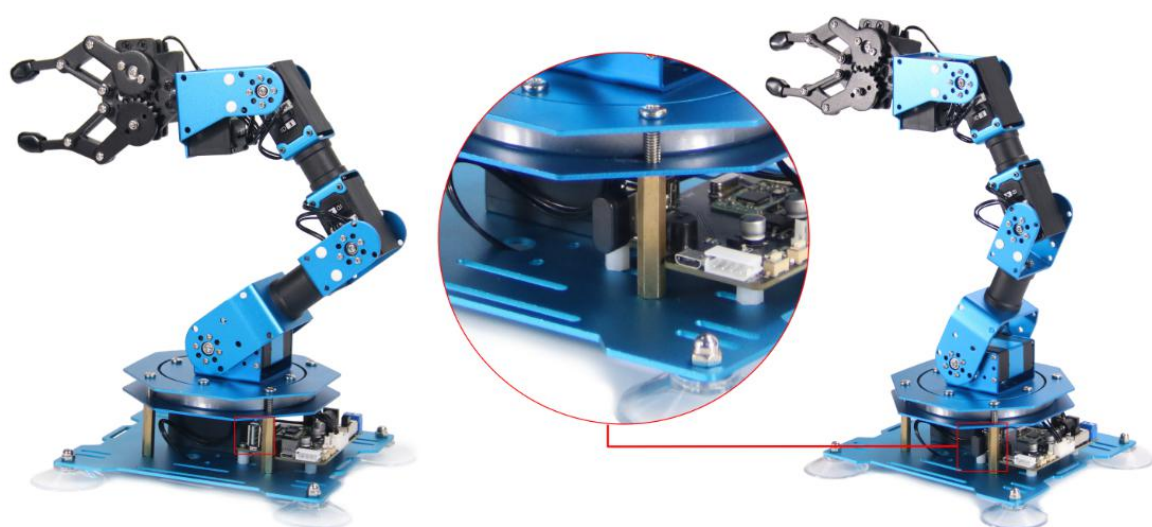


## Lección 1 Controlador inalámbrico

### 1. Preparándose

Paso 1: Inserte el receptor del controlador inalámbrico en la placa del controlador, como

mostrado a continuación:



Paso 2: Prepare sus propias 2 pilas AAA e insértelas en la ranura para pilas.

Preste atención a los polos positivo y negativo.



## 2. Conexión del dispositivo

Paso 1: encienda el brazo robótico xArm 1S.

Paso 2: enciende el controlador inalámbrico. El LED rojo y el LED de avaricia parpadearán.

Paso 3: El brazo robótico se emparejará automáticamente con el controlador inalámbrico después de unos pocos segundos. El LED rojo y el LED de avaricia permanecerán fijos después del emparejamiento. (Si hay Solo la luz roja o la luz verde cuando enciende, presione el botón "MODE" llave.)

Paso 4: Si la conexión falla, apague el brazo robótico y la conexión inalámbrica controlador y luego intente nuevamente siguiendo los pasos anteriores.



Modo de suspensión: si el brazo robótico no está conectado dentro de los 30 segundos posteriores al encendido el interruptor de la manija, o si no se realiza ninguna operación en la manija dentro de los 5 minutos posteriores a conexión, el mango entrará en modo de suspensión. Presione la tecla "Inicio" para reiniciar el control inalámbrico.

---

## 3. Modo de instrucción

Hay modo de grupo de acción y modo de servo único para el controlador inalámbrico.

El modo predeterminado es el modo de grupo de acciones.

**Modo de grupo de acción:** Presione la tecla para ejecutar las acciones correspondientes. (Para Clientes que compren la versión sin ensamblar, descarguen la acción. grupos en el controlador de antemano.)

**Modo servo único:** Presione la tecla para rotar cada servo.





Método de cambio de modos: Presione "SELECCIONAR" primero y luego "INICIAR" hasta escuchar un sonido de "bip". El modo cambiará del modo de grupo de acción a modo servo único.

## 4. Instrucción del botón

El método para presionar la tecla de combinación es presionar y mantener presionado "SELECCIONAR" primero y luego presione la tecla correspondiente.

Botón	Función
COMENZAR	Grupo de acción número 0 una vez(volver a la inicial postura)
↑	Grupo de acción número 1 una vez(rotación 1)
↓	Grupo de acción número 2 una vez(agarre a la derecha 1)
←	Grupo de acción número 3 una vez
→	Grupo de acción número 4 una vez
△	Grupo de acción número 5 una vez (rotación 2)
×	Grupo de acción número 6 una vez (agarre desde la izquierda)
□	Grupo de acción número 7 una vez (agarre desde la derecha 1)
○	Grupo de acción número 8 una vez (agarre a la derecha 2)
L1	Grupo de acción número 9 una vez (girar para agarrar 1)
R1	Grupo de acción número 10 una vez (agarre a la derecha 3)
L2	Grupo de acción número 11 una vez (girar para agarrar 2)
R2	Grupo de acción número 12 una vez(girar y agarrar)

Abajo en modo servo único

Botón	Función	servo
COMENZAR	Todo el servo vuelve a posición media	Servo nº 1-6
L2	Pinza abierta	servo n.º 1
R2	Cierre de pinza	
L2	Gire a la izquierda	servo n.º 2
L1	Gire a la derecha	
	Adelante	servo n.º 3
	Hacia atrás	
	Adelante	servo n.º 4
	Hacia atrás	
↑	Adelante	servo n.º 5
↓	Hacia atrás	
←	Gire a la izquierda	servo n.º 6
→	Gire a la derecha	