

Lección 2 Programación manual de botones

1. Resultado del proyecto

Hay un botón de edición en el controlador xArm 1S. Cuando no hay exterior Dispositivo como computadora y teléfono móvil, puede cambiar manualmente el postura del brazo robótico presionando el botón. Este es otro método de programación.

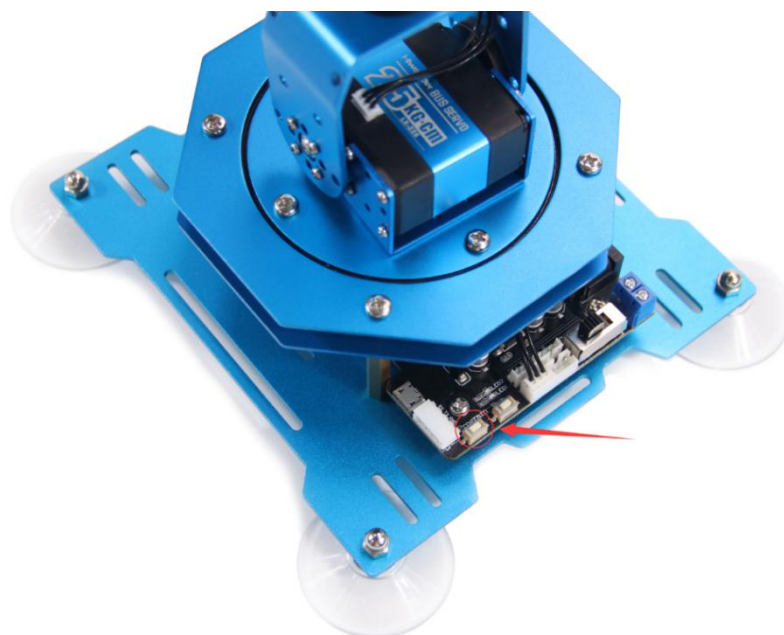
2. Programa completo

A continuación se muestra un ejemplo de edición de tres acciones. Los detalles son los siguientes:

Paso 1: Encienda el brazo robótico y encienda el interruptor.

Paso 2: Mantenga presionado el 【Programa】 Botón en el controlador aproximadamente 3 segundos, luego el

La placa emitirá un “bip” una vez, lo que significa que ingresa al modo de programación.



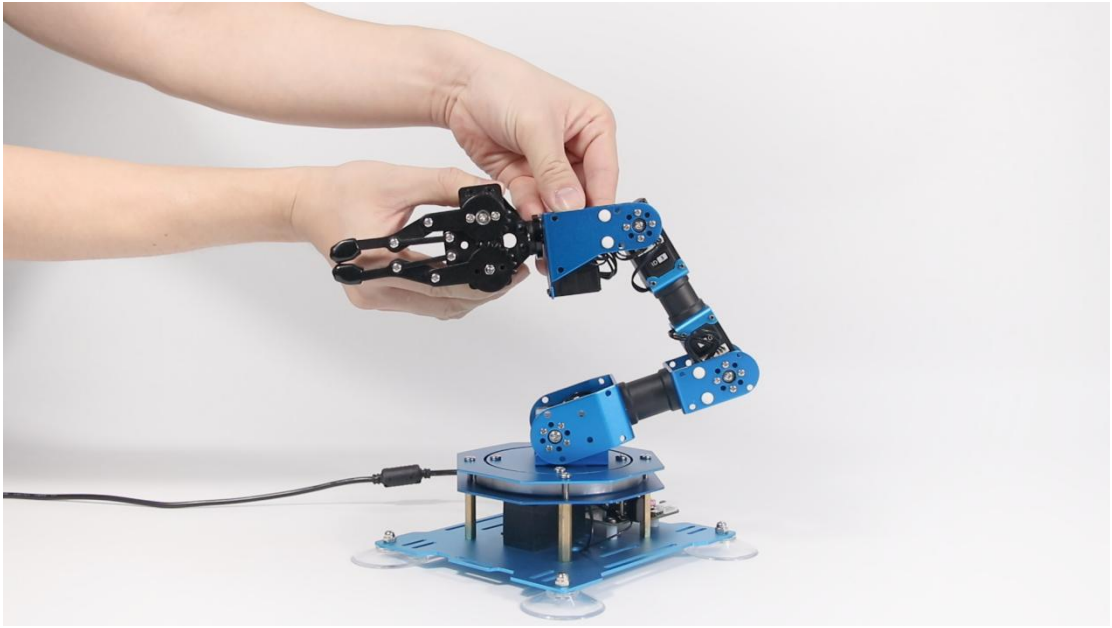
Paso 3: Tome la rotación del servo número 5 como primera acción. Sostenga el robot brazo y gírelo suavemente, luego presione el **【Programa】** botón.



Etapa 4: Gire el servo No.4 ligeramente hacia arriba y presione brevemente el **【Programa】** botón nuevamente después de finalizar. Esta es la segunda acción.



Paso 5: Para la tercera acción, podemos girar ligeramente el servo número 1 hacia la derecha. Después de completar esta acción, mantenga presionado el botón **【Programa】** botón para ingresar al modo de fin de programación.



Presione ligeramente **【Correr】** El botón puede realizar la acción que acaba de programar.
una vez. Manténgalo presionado durante 3 segundos para que funcione continuamente. Durante el
circulación correr, presione brevemente el botón nuevamente para volver al estado de funcionamiento una vez.
