

## 第4课 串联动作文件

### 1.实现目标

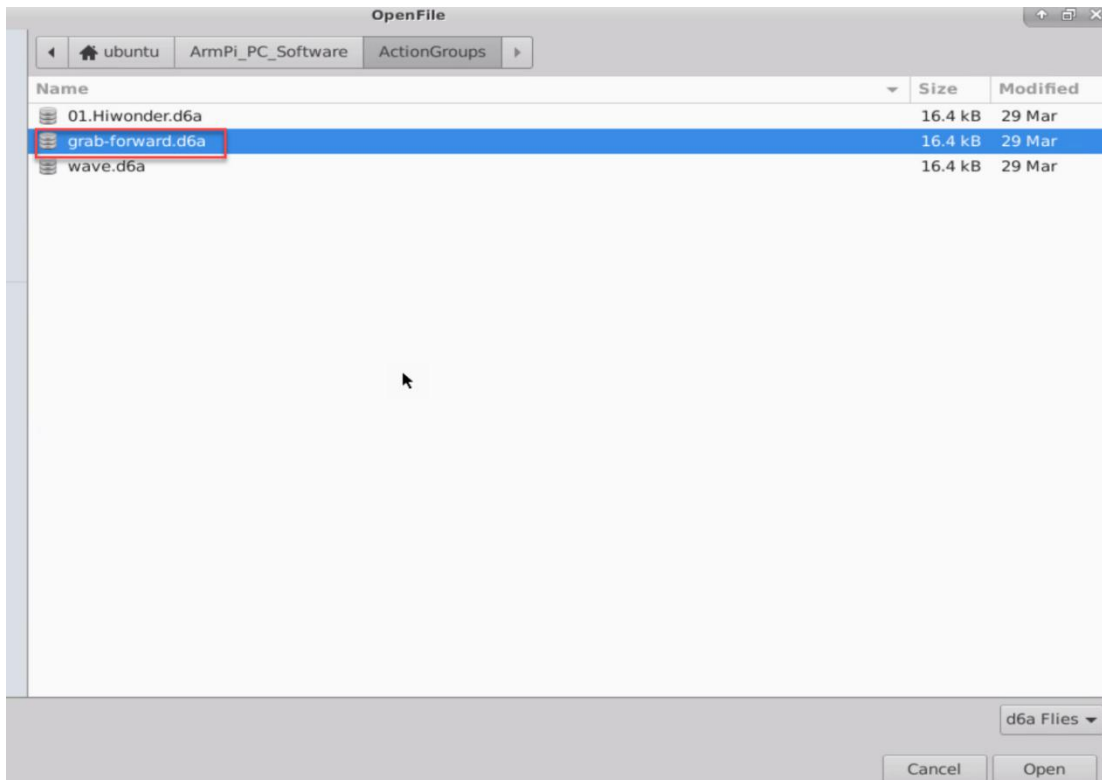
串联动作文件是将两个动作组文件首尾串联起来，组成一个新的动作组文件，这样可实现动作组文件之间的合并。

### 2.动手实现

**步骤1：** 远程连接系统后，启动ArmPi FPV上位机。



**步骤2：** 点击动作组设置区的“串联动作文件”按钮，在打开的弹窗界面中选择“grab-forward”，双击打开。



**步骤3:** 此时，我们看到动作组详情列表中显示了1号动作组参数。



**步骤4:** 再次点击“串联动作文件”，选择“wave.d6a”，双击打开。我们可以看到2号动作组文件已经串联进来了。

	编号	时间	ID:1	ID:2	ID:3	ID:4	ID:5	ID:6
	16	200	300	200	300	900	700	400
	17	200	300	500	300	900	700	400
	18	200	300	800	300	900	700	400
	19	200	300	500	300	900	700	400
	20	200	300	200	300	900	700	400
	21	200	300	500	300	900	700	400
	22	200	300	800	300	900	700	400
	23	200	300	500	300	900	700	400
▶	24	500	300	500	300	900	700	500

**步骤5:** 将光标移动至编号1，然后点击“运行”，将串联的新的动作组在线运行一遍。

	编号	时间	ID:1	ID:2	ID:3	ID:4	ID:5	ID:6
	1	800	300	500	300	900	700	500
	2	800	300	500	150	800	450	500
▶	3	200	300	500	150	800	450	500
	4	400	460	500	150	800	450	500
	5	200	460	500	150	800	450	500
	6	500	460	500	155	770	520	500
	7	200	460	500	155	770	520	500
	8	800	460	500	300	770	450	500
	9	200	460	500	300	770	450	500

动作时间  ms  
总时长  s

马达掉电

添加动作

更新动作

上移动作

角度回读

删除动作

插入动作

删除全部

下移动作

读取偏差

下载偏差

复位舵机

☐ 循环  

停止

打开动作文件

保存动作文件

串联动作文件

动作组: 01.Hiwc ▾

刷新

单个擦除

全部擦除

动作组运行

停止

退出

**步骤6:** 点击“保存动作文件”按钮，可将新串联的动作组进行保存，以便后期调试。

