导轨套件使用手册

材料清单



硬件

- 1. 导轨 *1
- 2. uArm Swift Pro* 1
- 3. 目标物体(红色方块,绿色方块,黄色方块)*1
- 4. USB Type C 线&uArm 30P 底部拓展板 * 1
- 5. LCD * 1
- 6. 颜色传感器 *1
- 7. 超声波传感器 * 1
- 8. 控制板 * 1
- 9. 导轨藏线槽 *1
- 10.电源适配器 * 1

软件

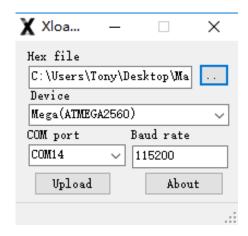
- 1. Arduino IDE
- 2. guide_rail.ino for Arduino Mega 2560
- 3. UArmSwiftPro_2ndUART.hex for uArm

4. 软件安装

下载最新 hex 固件(GuideRailForControlBoard): https://github.com/uArm-Developer/GuideRail-Examples/tree/master/hex

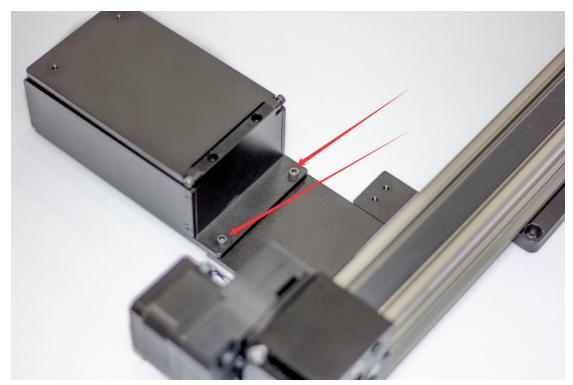
将 uArm Swift Pro 连接到电脑。打开 XLoader (<u>xloader.russemotto.com/</u>) ,加载 GuideRailForControlBoard_Vx.x.x.hex

点击"上传"按钮将代码上传至 uArm Swift Pro。



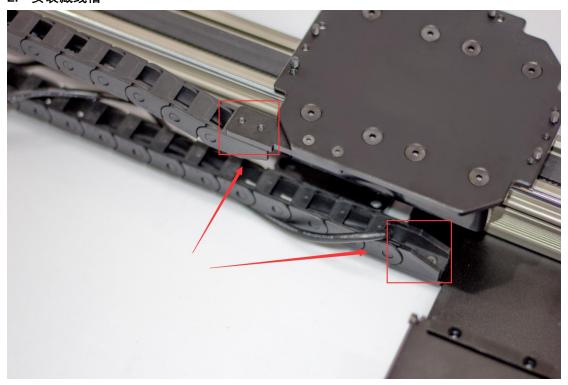
5. 硬件安装

1. 安装主控板



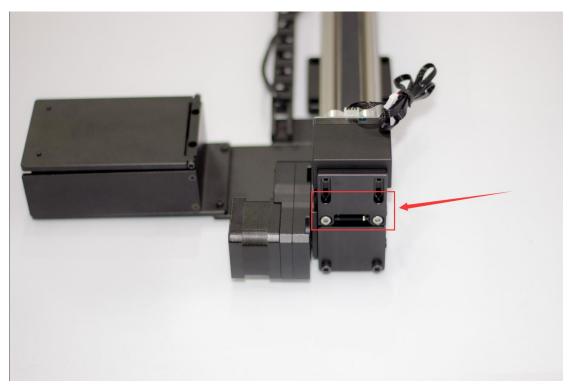
将主控板固定在导轨底座, 如上图

2. 安装藏线槽

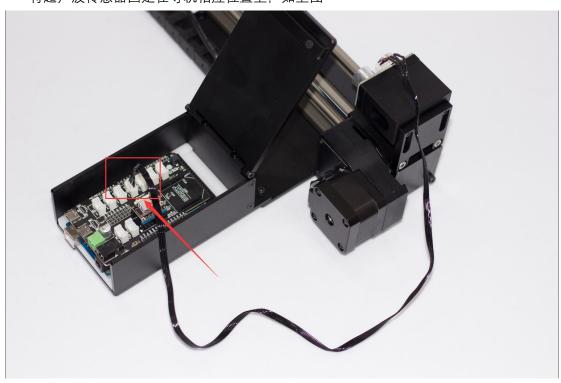


将藏线槽固定在导轨相应位置上, 如上图

3. 安装超声波传感器

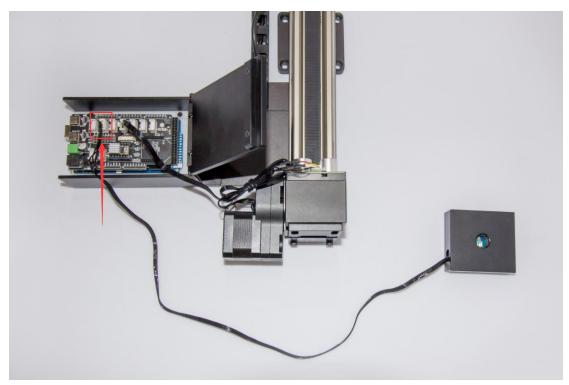


将超声波传感器固定在导轨相应位置上,如上图



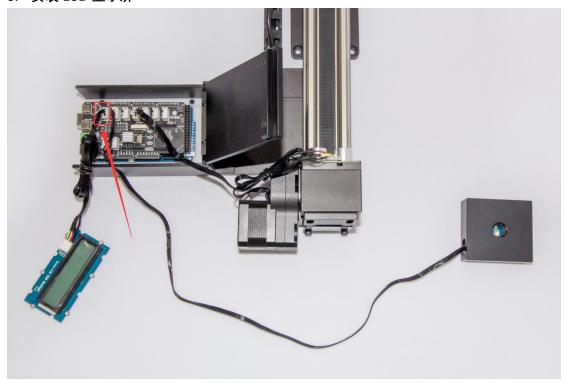
将超声波传感器接线到扩展板的 D10-D11 口,如上图

4. 安装颜色传感器



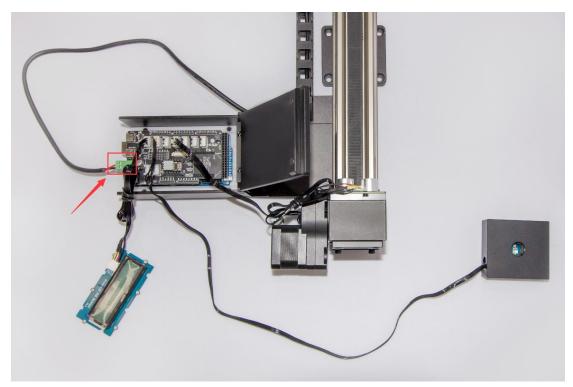
将颜色传感器接线到扩展板的 IIC 口,如上图

5. 安装 LCD 显示屏



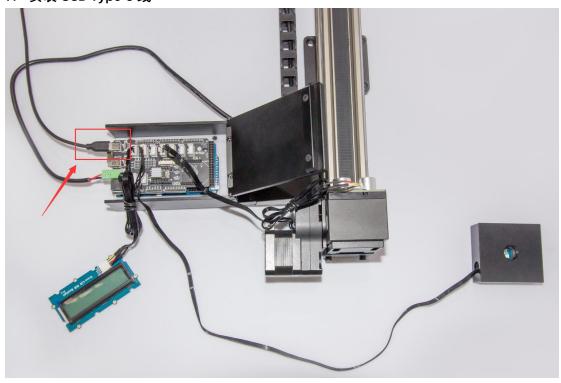
将 LCD 显示屏接线到扩展板的 IIC 口,如上图

6. 安装 uArm 电源端子



将 uArm 电源端子接到主控板上,如上图

7. 安装 USB Type C 线



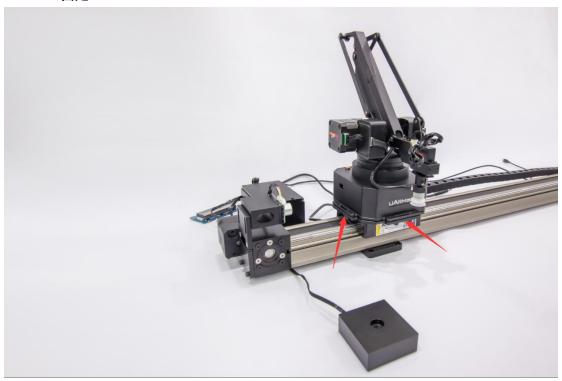
将 Type C 线接到主控板上,如上图

8. 安装 uArm 30P 底部拓展板



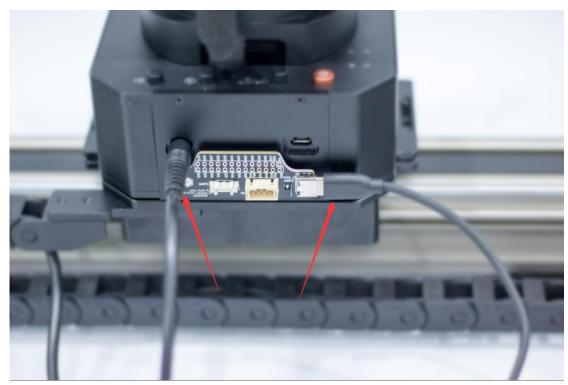
将 uArm 30P 底部拓展板安装到 uArm 背部接口,如上图

9. uArm 固定



将 uArm 卡在导轨固定盘上,如上图

10. 安装 uArm 电源及通信线

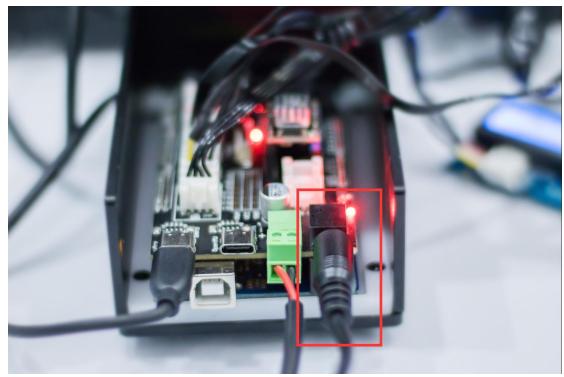


将 uArm 电源线及 Type C 通信线接上 uArm,如上图

6. 通电运行



- 1、将 uArm 从导轨移动到起点(靠近超声波传感器端,但别紧贴,**要留有一定间 隙**),如上图
- 2、 按下 uArm 电源按钮;





3、 使用 12V 电源适配器给整个系统通电,此时 uArm 会到达一个初始位置,如上图;



4、 将颜色方块放在颜色传感器上,等待 uArm 抓取,根据 uArm 抓取的位置调整 颜色传感器的位置,如上图。

7. 查看视频

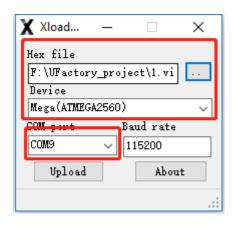
 $\frac{https://v.youku.com/v_show/id_XMzcwMTc5MTA1Mg==.html?spm=a2h3j.8428770}{.3416059.1}$

8. 固件恢复

在第一步中给 uArm Swift Pro 刷入了导轨套件专用固件,**该固件无法用 uArm** Studio 控制机械臂,如需使用 uArm Studio 控制机械臂,请按以下步骤恢复固件:

将 uArm Swift Pro 连接到电脑,打开 XLoader (xloader.russemotto.com/) ,加载 SWIFTPRO3.2.0.hex

(http://download.ufactory.cc/firmware/SWIFTPRO3.2.0.hex?attname=)。点击"上传"按钮将代码上传至 uArm Swift Pro。



9. 备注

Arduino Mega2560 固件出厂前已经写入,如需重新写入固件,请参考以下步骤操作。

- (1) 下载固件: guide_rail.ino for Arduino Mega 2560
- (2) 将 Mega2560 用 USB 线连接电脑



(3) 在 Arduino IDE 中打开固件, 按下图所示设好参数, 将固件发送至 Arduino Mega2560。

