

脱离试教器控制机器人

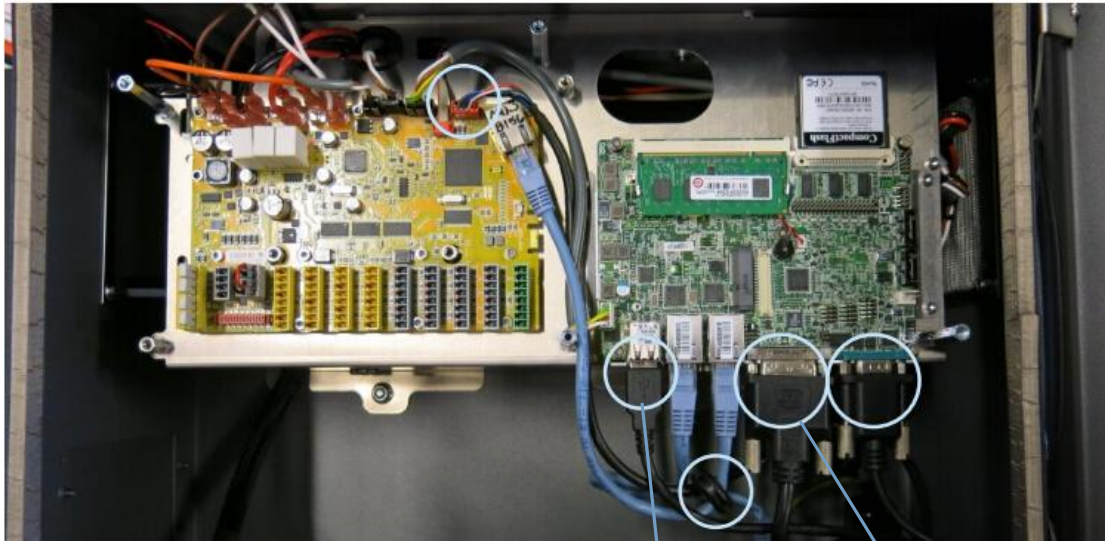
作者：朱超

机器人软件试用版本：3.0 及以上

编辑时间：2015/3/29

一、硬件配置

1. 拆除触摸屏



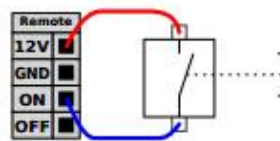
鼠标

显示器

2. 远程开机/关机接线 取代触摸屏上开机键

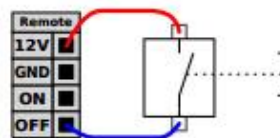
4.3.7.1 远程 ON 按钮

下图说明了远程 ON 按钮的连接方法。



4.3.7.2 远程 OFF 按钮

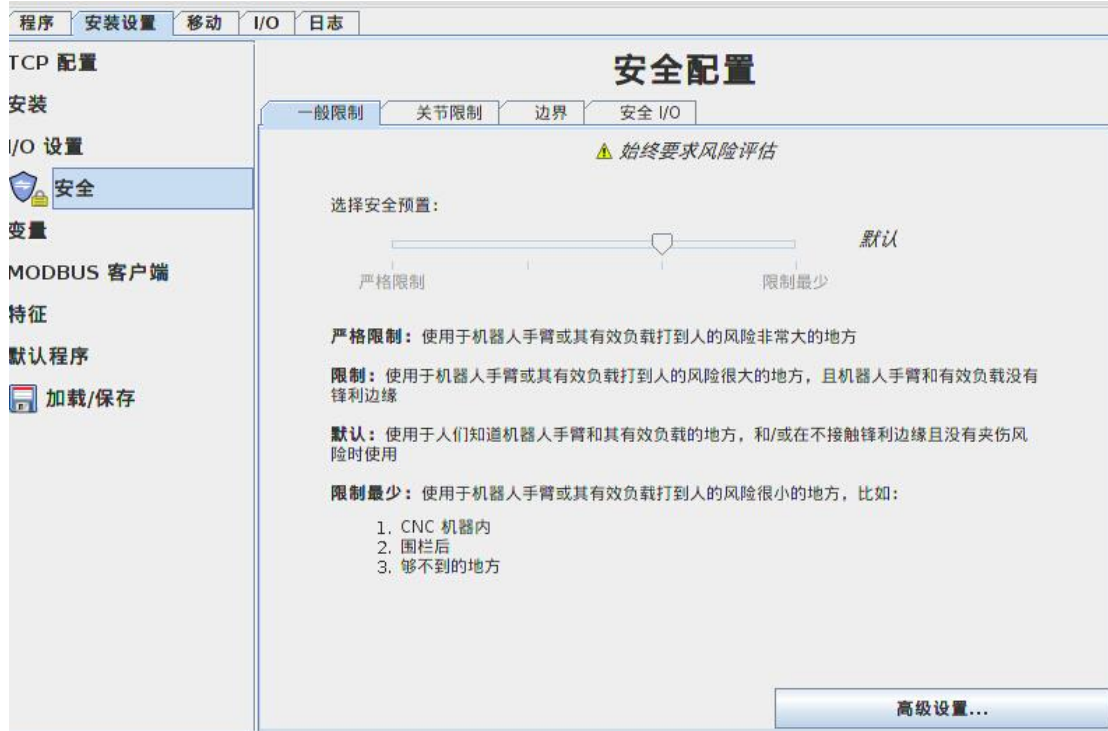
下图说明了远程 OFF 按钮的连接方法。



3. 显示器及鼠标接线。

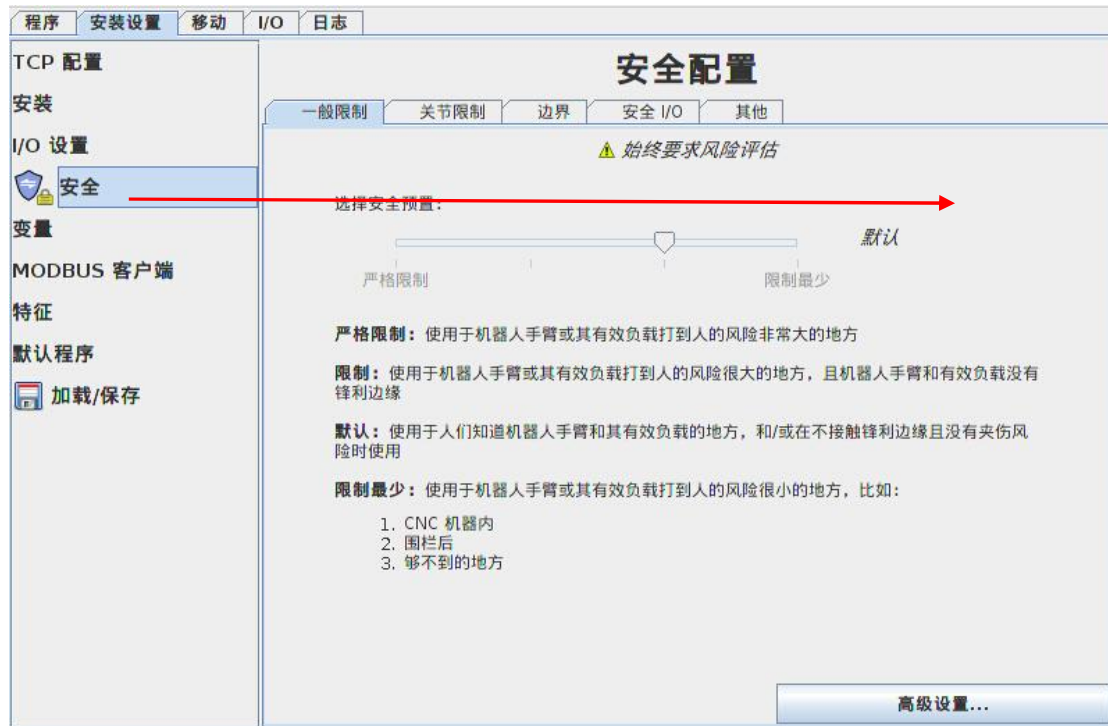
二、软件配置

1. 进入 安装设置-安全

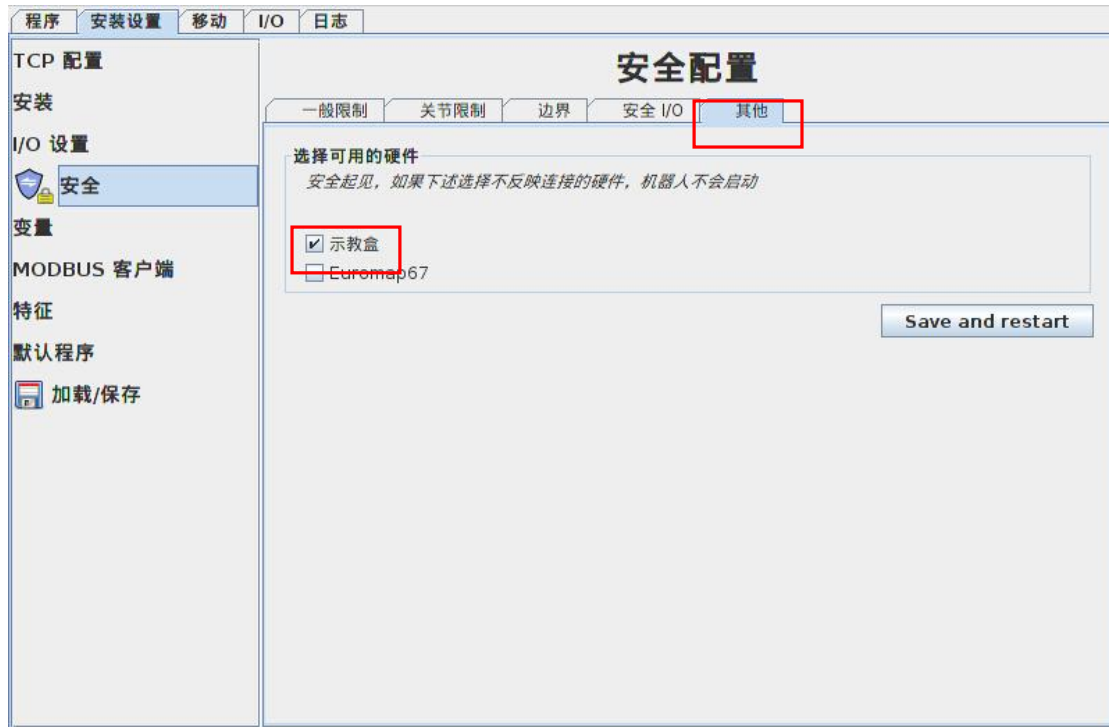


2、进入隐藏界面

按照红线方向以及位置划一道线



3.取消触摸屏功能



4.重启机器人

