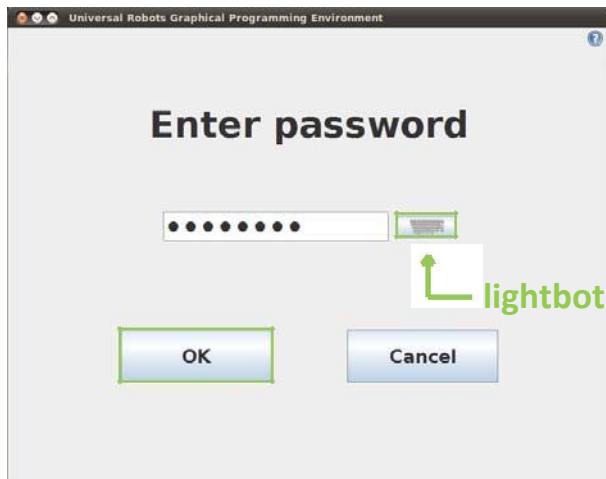
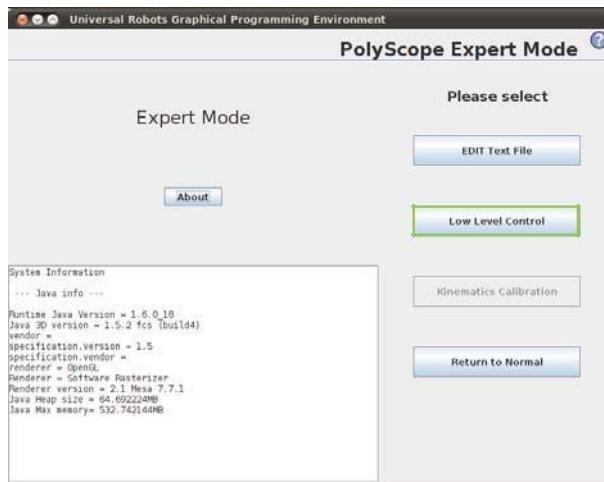


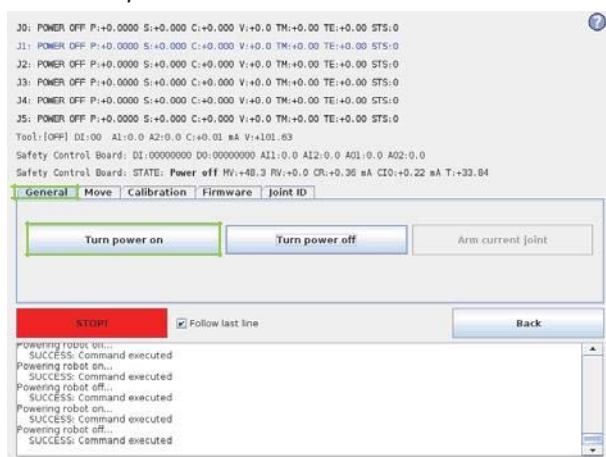
ξ 输入密码 lightbot 并按OK.



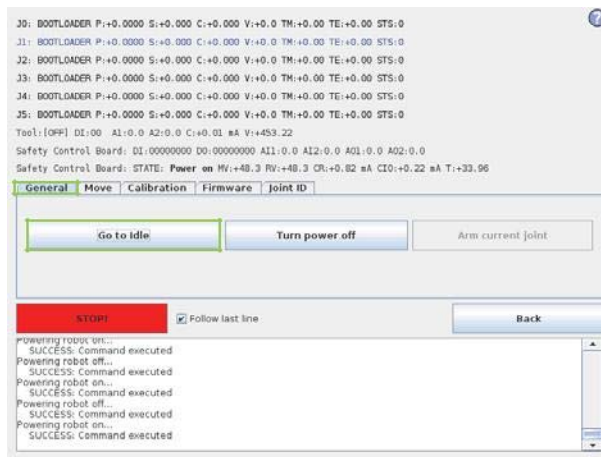
ξ 现在处于专家模式, 点击 *Low Level Control*.



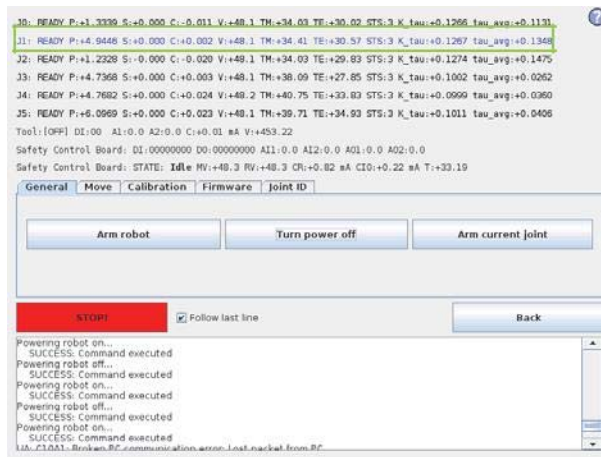
ξ 点击 *Turn power on* 给关节上电.



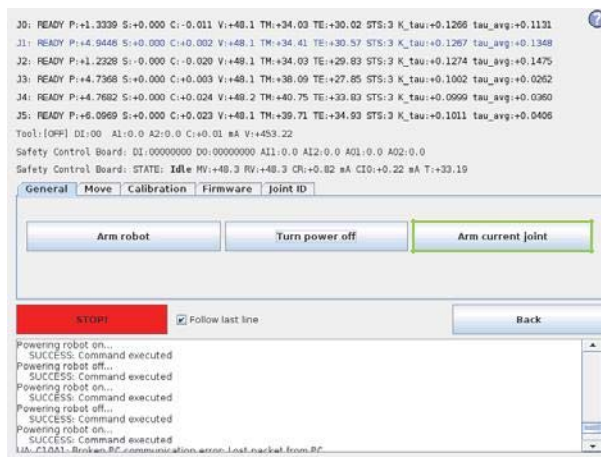
ξ 点击 *Go to Idle* 进入关节准备模式。



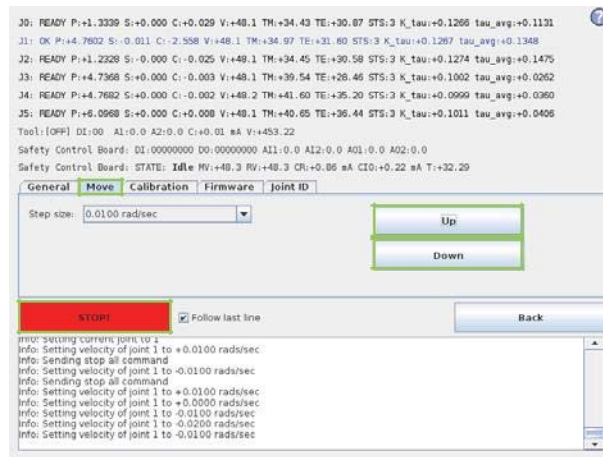
ξ 通过点击状态行选择所需要的关节。



ξ 点击 *Arm current joint* 松开所选择的关节的制动器。



在MOVE界面使用Up和Down按钮来控制关节移动到零点位置如下图。
当关节处于零点位置时点击STOP来停止移动。



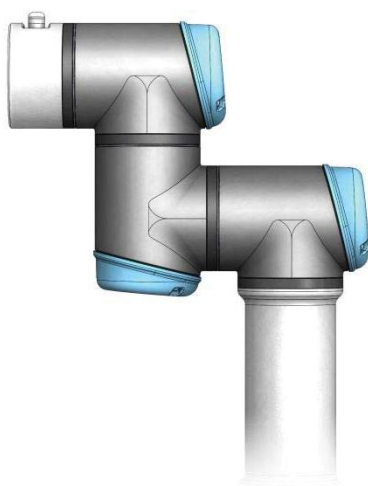
ξ 零点位置图解

ξ 基座:



基座的零点位置是同输出法兰成180度夹角,成一条线. 基座电缆缺口的反方向.

腕关节2:



腕关节2的零点是同基座一样成一条线,平行于工具法兰.

肩关节, 肘, 腕关节1:



肩\肘\腕关节1的零点是与输出法兰成垂直方向(基座处于水平状态).

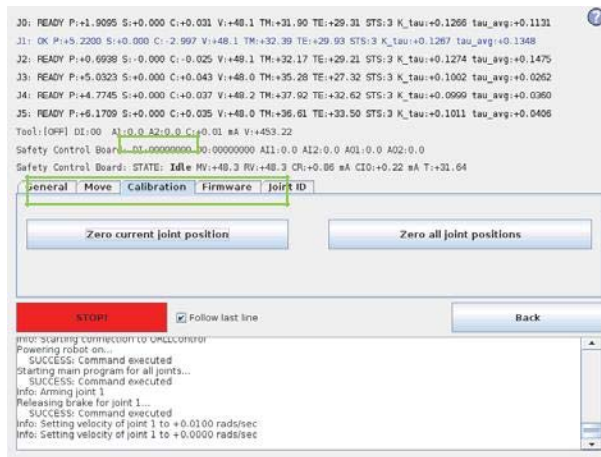
确保机器人的底座是水平的,可以用水平仪来校正.

腕关节3:

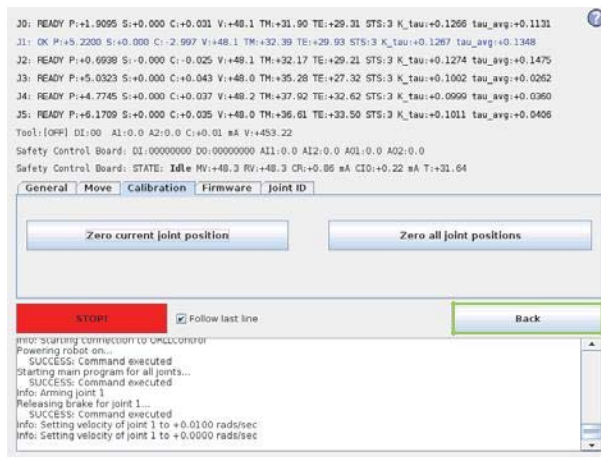


腕关节3的零点位置是同工具法兰上的信号连接头成一条线,且连接头方向是朝上.

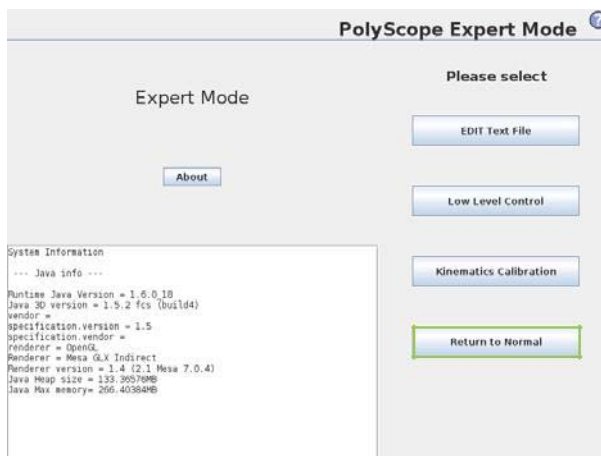
ξ 选择 *Calibration* 小标签然后点击 *Zero current joint position* 标定该关节。



ξ 点击 *Back* 退出 *Low Level Control* 模式。



ξ 点击 *Return to Normal* 返回正常初始化界面。



ξ 回到零点位置确认零点是否正确。
如果零点位置仍不合适, 按照上述过程再标定一次。