

SCR laborator 1 – instructiuni experiment demo

1. Deschideti Matlab 2018, verificati cablul de alimentare si cablul de USB ale robotului.
2. In Comand Window rulati comanda "seriallist". Vor aparea 2 porturi de obicei, COM 1 tot timpul, iar al doilea port COM este cel care trebuie setat pentru robot ulterior.
3. Descarcati fisierul SliderMove.m si setati ca Directorul Curent din Matlab sa contina acest fisier.
4. In Comand Window apelati functia SliderMove cu argumentul "COMX" unde "X" este nr-ul portului gasit la pasul anterior. Ex: SliderMove("COM7").
5. Se va deschide o fereastră in Matlab cu slidere pentru fiecare cupla (joint) al robotului. Valoarea fiecarui slider este intre 0 si 180 de grade, in care 90 de grade reprezinta pozitia de mijloc.
6. Porniti robotul de la comutator si miscati manual robotul astfel incat sa fie in pozitia de initializare (pozitia va fi explicata de catre responsabilul de laborator).
7. Miscati foarte putin unul dintre slidere astfel incat sa porneasca robotul.
8. Miscati in incrementi mici sliderele si vizualizati miscare robotului, avand grija ca robotul sa nu loveasca obstacole sau sa nu se prinda anumite cabluri.
9. La final se opreste robotul de la comutator si se inchide fereastră cu slidere. E important ca la oprirea robotului sa tineti cu mana efectorul final astfel incat robotul sa nu se loveasca de masa.