תוכנות להתקנה

1. Visual studio 2013
2. Scorebase
3. NI MAX

פתיחת פרוייקט

לנוחיותכם הוכנה תיקיה בשם Manual Move אשר מכילה את כל תכולת הפרוייקט כולל הקישוריות הנדרשת על מנת להפעיל את הרובוט והבקר NI MAX **אין לשנות את תכולת התיקיה אך ניתן להוסיף.**

כדי לפתוח את הפרוייקט יש לפתוח את הקובץ ManualMove.sln

קבצים חשובים

בתיקיית Debug תחת תיקיית Manual Move נמצאים כל קבצי הקונפיגורציה וקבצי ה- Header כגון USBC.Dll, NIDAQmx.lib וכו' ולכן כאשר מבצעים מעקב (Debug) אנו ממליצים לבצע אותו ב Debug mode ולא בRelease mode או Configuration manager.

יצירת אובייקטים

על מנת ליצור אובייקטים באפליקציה ראשית יש לפתוח את הדיאלוג של האפליקציה, דיאלוג זה נמצא תחת "מקורות" כדי לגשת למסך זה יש לפעול כך:

1.בלשוניות למעלה גש ל - view->other windows->resource view

2.פתח את הדיאלוג ב- ManualMove->ManualMove.rc->Dialog->IDD\_ManualMove\_Dialog

3. בדיאלוג יש בנוסף לכפתורי ההפעלה הידניים שטח ריק שעל גביו אפשר לגרור את האובייקטים

-מסמך זה נועד אך ורק לפתיחת פרוייקט חדש ויש צורך בידיעת C++ לפני התעסקות בקוד או במאפייני הפרוייקט.

-פירוט מלא של הפונקציות המגיעות עם USBC מפורטות במסמך " DESCRIPTION USBC" אשר נמצא בתיקיה זו.