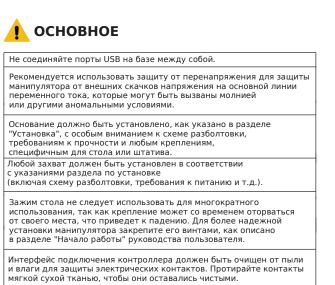
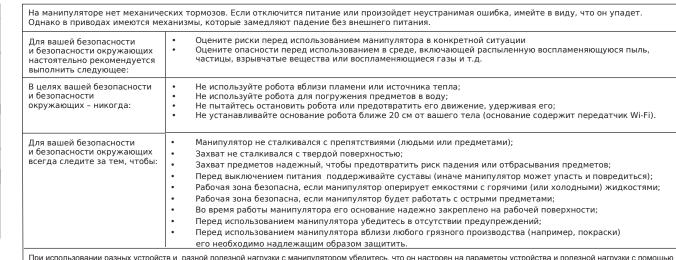


## 01 Пожалуйста, прочитайте правила техники безопасности

БЕЗОПАСНОСТЬ



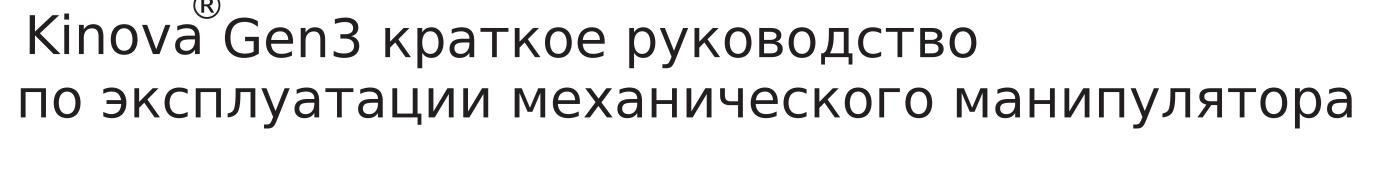


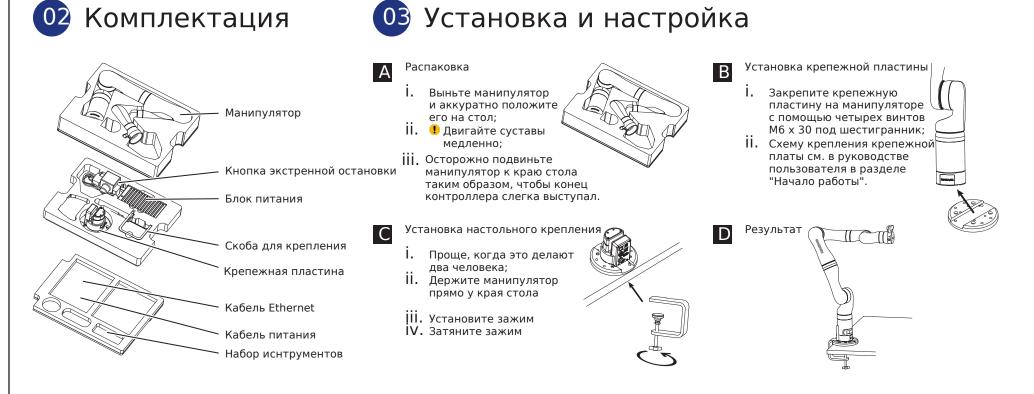
правление крутящим моментом на абстракции высокого уровня поддерживается в качестве экспериментальной функциі" Пользователям следует проявлять осторожность.

следить за командами, посылаемыми на приводы, чтобы не допустить отправки чрезмерных значений крутящего момента. Неправильное использование может привести к быстрым движениям, которые могут быть опасны для людей и оборудования. Прежде чем экспериментироват с управлением крутящим моментом, убедитесь, что вокруг робота свободное пространство.

ереведите робота в положение покоя и подождите, пока влажность не снизится до допустимого значениз

Индивидуальные средства защиты, такие как защитные очки, должны использоваться по усмотрению пользовател







Удерживайте, чтобы

последовательность

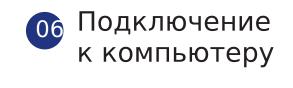
(выполняется пока нажато)

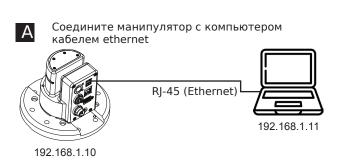
запустить

геймпада Micro USB Управление перемещением в декартовой системе координат









Настройте параметры IPv4 для обеспечения связи с манипулятором (инструкции для Windows 10)

Подключение к манипулятору через веб-приложение



Откройте Панель управления -> Центр управления сетями и общим доступом; Выберите Изменение параметров адаптера;

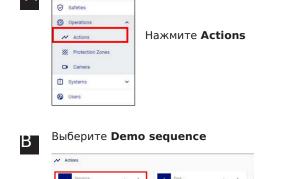
III. Выберите подключение по локальной сети (Ethernet) и нажмите свойства

V. Введите 192.168.1.11 в поле ip и 255.255.255.0 в поле маска подсети

IV. Выберите "Протокол Интернета версии 4" и нажмите "Свойства"

VI. Нажмите ok.

Воспроизведение заданной траектории



Воспроизведение последовательности по кругу Вкл/выкл зацикливание Кнопка запуска

Продолжение

Kinova Kortex™ GitHub репозиторий n github.com/kinovarobotics/kortex

Технические материалы

kinovarobotics.com/resources YouTube - Kinova Kortex

Kinova Kortex™ ROS GitHub репозиторий

github.com/kinovarobotics/ros kortex

Техническая поддержка

Александр: a.sergievskii@3l.ru Артем: a.riakhovskii@3l.ru

Together in robotics