

任务一： 新松机械臂通过 sdk 控制的 Demo

1、下载 DucoCobotAPI.zip 后解压

2、修改 DucoCobotAPI\DucoCobotAPI\DucoCobotAPI_py\SiasunRobot.py 中机械臂的 ip 地址 robot_ip

```
16
17 class SiasunRobotPythonInterface(object):
18     def __init__(self, robot_ip='192.168.1.10'): # 192.168.31.144
19         super(SiasunRobotPythonInterface, self).__init__()
20         self.robot_ip = robot_ip
21         self.init_robot()
22
```

3、将电脑连接机械臂的 wifi 局域网

4、运行 SiasunRobot.py 即可，如果提示缺失相关的库，pip 安装即可，运行成功后可以看到机械臂沿着 z 轴方向抬高了 20 毫米

任务二： 底盘通过 sdk 控制的 Demo

1. MoveTodemo.py 参考 <https://wiki.slamtec.com/pages/viewpage.action?pageId=122159160>

2. 从平板电脑找到底盘 IP 地址，如 192.168.12.1

3. 将主机连接机械臂同一局域网

4. 修改 MoveTodemo.py 中的 ip 地址，运行代码即可