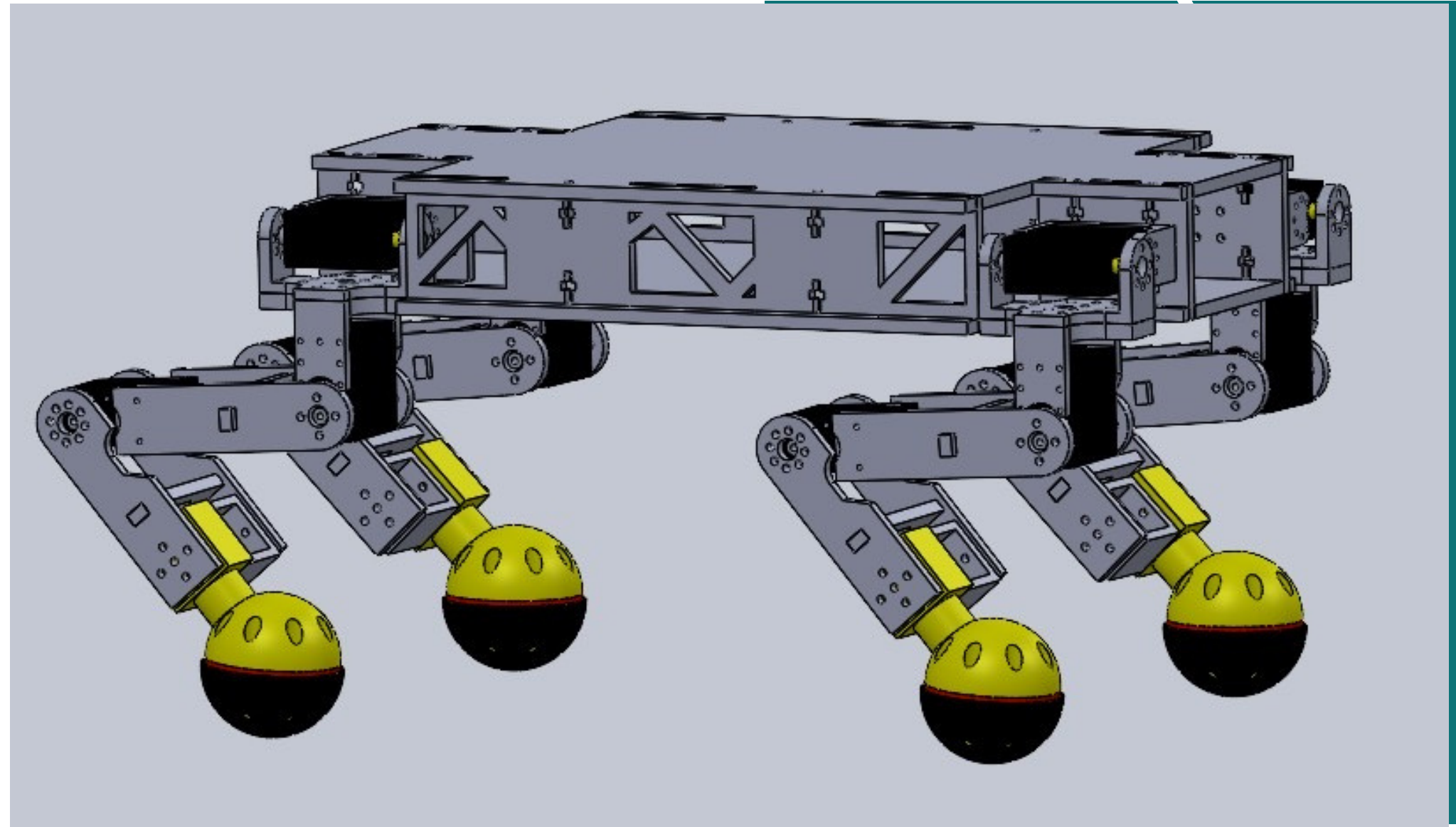


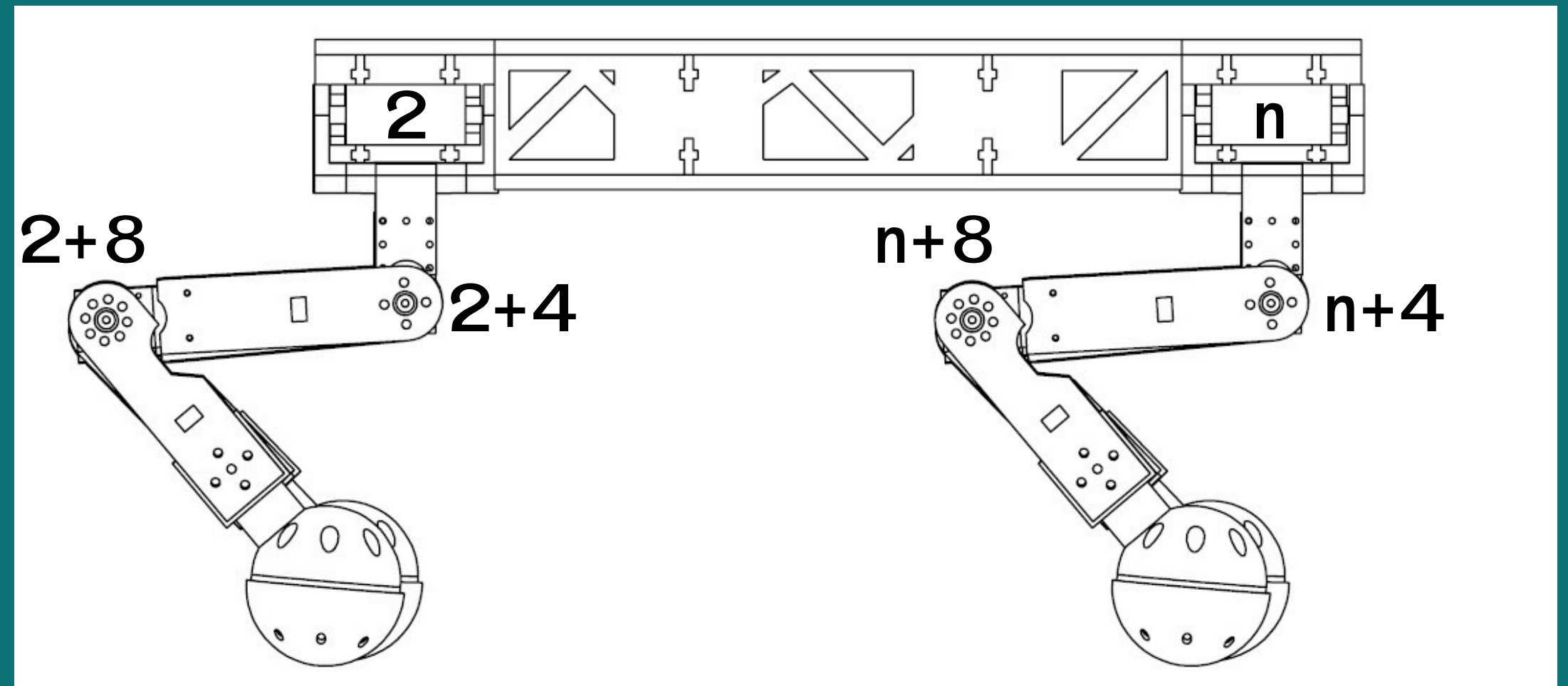
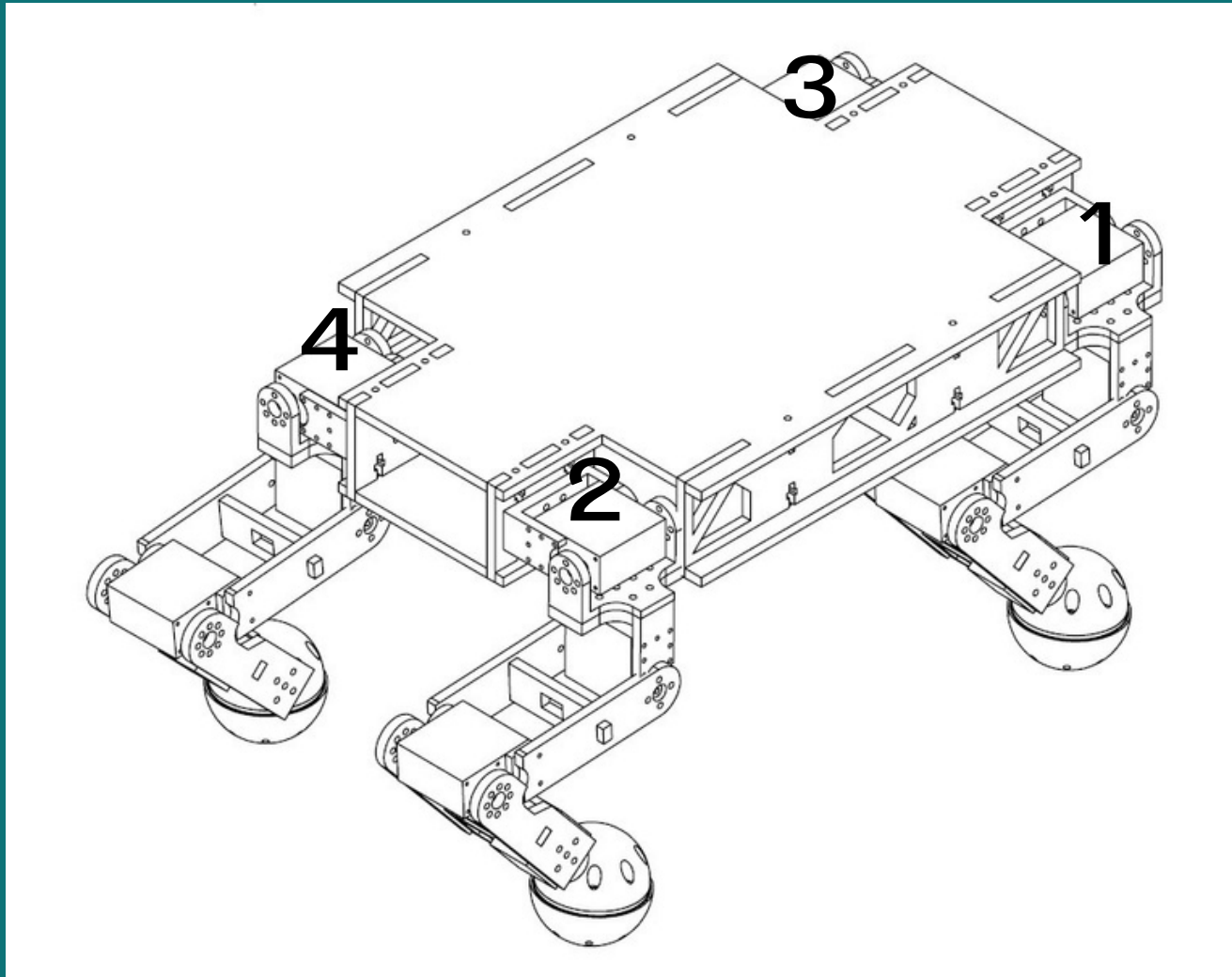
MODEL

CHEETAH ROBOT



ตำแหน่ง motor

- จำนวนมอเตอร์ที่หุ่นยนต์ใช้
ทั้งหมดมี 12 ตัว
- ขาที่ 1 ใช้มอเตอร์ 1,5 และ 9
- ขาที่ 2 ใช้มอเตอร์ 2,6 และ 10
- ขาที่ 3 ใช้มอเตอร์ 3,7 และ 11
- ขาที่ 4 ใช้มอเตอร์ 4,8 และ 12



FD-v1.9.6(181031)

port ที่เชื่อมต่อกับ URT-1
BaudR 1000000

เลือก ID motor ที่ควบคุม

The screenshot shows the SCServo Debug V1.9.6 software interface. The interface is divided into several sections:

- Com Settings:** Includes dropdown menus for Com (1), BaudR (2), and DPaiTy (3), and an Open button.
- Servo List:** Includes a Search button (4) and a table with columns ID and Modle (5).
- Debug/Programming/Test Tabs:** The Debug tab is selected.
- Graph:** A large grid for plotting data, with a vertical axis ranging from 0 to 4000 and a horizontal axis ranging from -1000 to 1000.
- Servo Control:** Includes input fields for ID (0), Torque Enable (checkbox), and buttons for Write, Sync Write, Reg Write, and Action. It also features a position slider (6) labeled "position 0-1024", and input fields for Acc (0), Goal (2047), Speed (0), and Time (0), along with a Set button.
- Servo Feedback:** Displays various feedback parameters: Voltage (0.0 V), Torque (0), current (0), Speed (0), Temperature (0), Position (0), Moveing (0), and State (Timeout).
- Auto debug:** Includes input fields for Start angle (0), End angle (1023), delay (1000), and a start up button.

—ควบคุม motor

degree	position
0	0
90	434

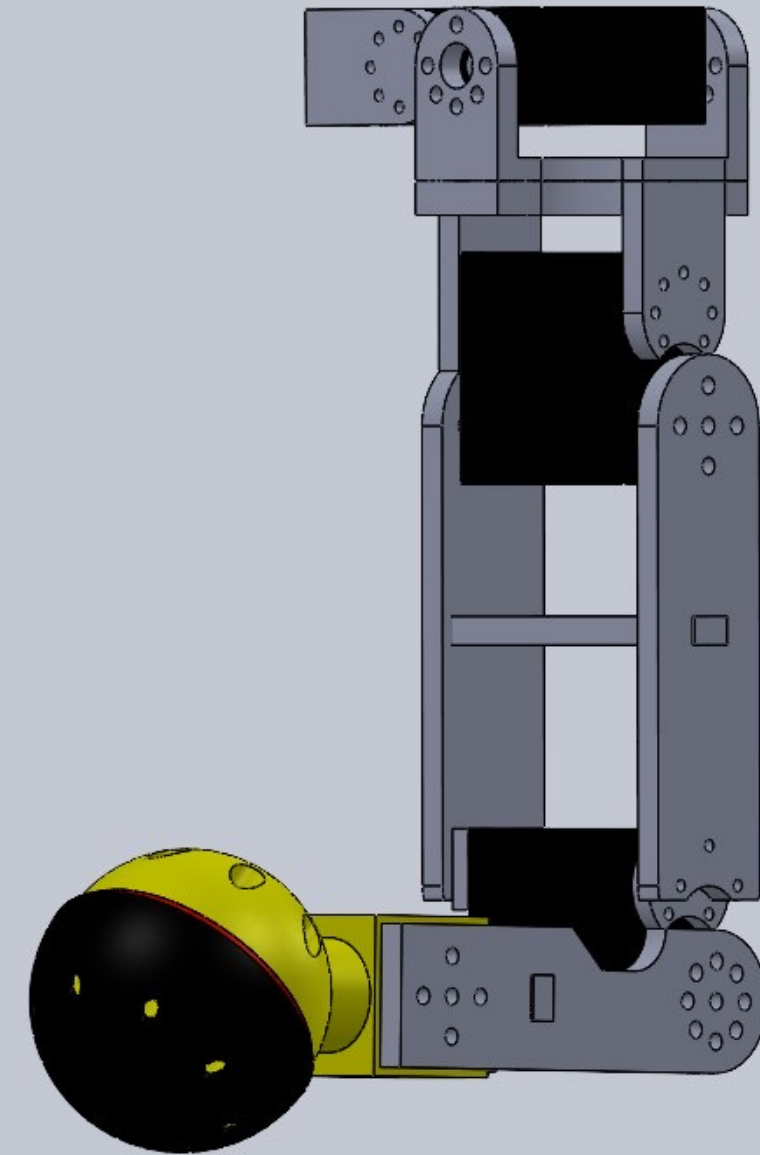
Set Motor

ขาที่ 1

มอเตอร์ที่ 1 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 0 องศา

มอเตอร์ที่ 5 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 9 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 0 องศา



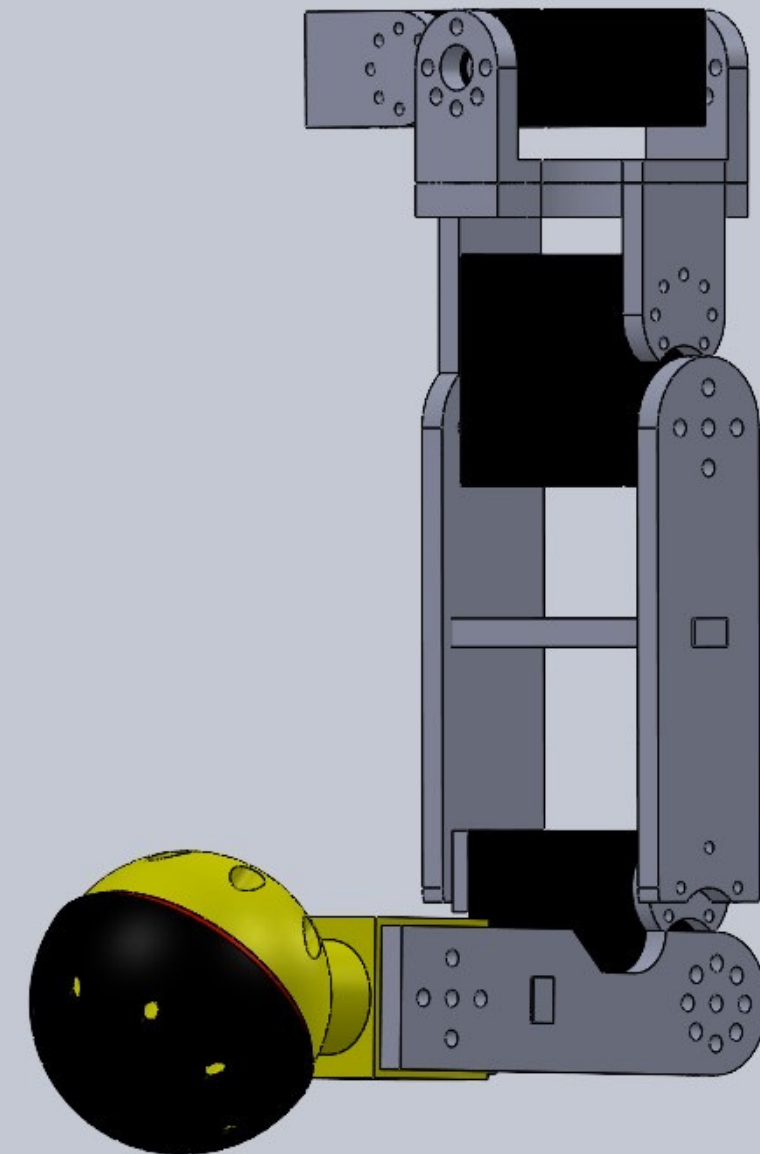
Set Motor

ขาที่ 2

มอเตอร์ที่ 2 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 6 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 10 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 0 องศา



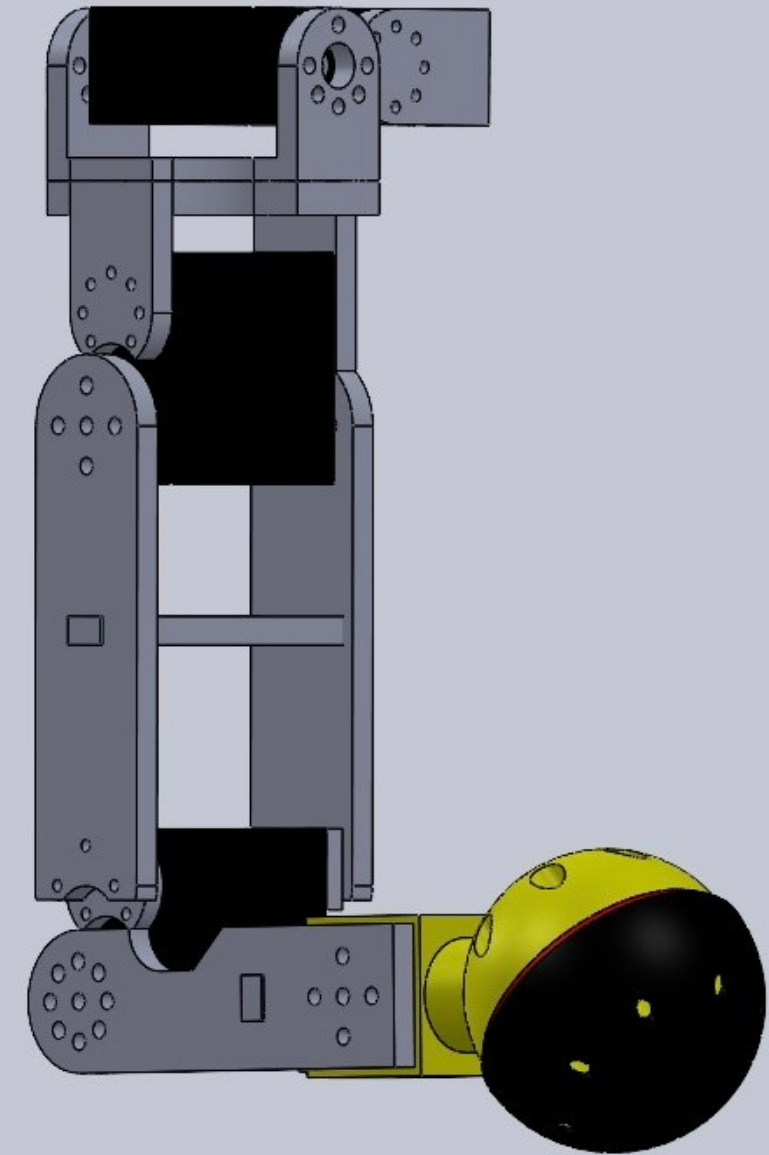
Set Motor

ขาที่ 3

มอเตอร์ที่ 3 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 7 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 11 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา



Set Motor

ขาที่ 4

มอเตอร์ที่ 4 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 0 องศา

มอเตอร์ที่ 8 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 12 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

