

## 7、机械臂校准

### 一、API 简介

#### 1、set\_servo\_calibration(servo\_no)

函数功能：当调位到零位时发现机械臂的卡口有对不齐的现象，可以使用该方法对不准的关节进行校准。

参数说明：

servo\_no：取值范围 1~6，分别表示六个关节点。

#### 2、is\_controller\_connected()

函数功能：判断当前机械臂是否处于可写入程序状态

返回值：1 表示可以写入，0 表示不可以写入，-1 表示错误。

#### 3、set\_gripper\_ini()

函数功能：对六个关节点进行零位校准。

### 二、代码内容

```
from pymycobot.mycobot import MyCobot
from pymycobot import PI_PORT, PI_BAUD # 当使用树莓派版本的 mycobot 时，可以引用
这两个变量进行 MyCobot 初始化

# 初始化一个 MyCobot 对象
mc = MyCobot(PI_PORT, PI_BAUD)

# 检测机械臂是否可烧入程序
if mc.is_controller_connected() != 1:
    print("请正确连接机械臂进行程序写入")
    exit(0)

# 对机械臂进行微调，确保调整后的位置所有卡口都对齐了
# 以机械臂卡口对齐为准，这里给出的仅是个案例
mc.send_angles([0, 0, 18, 0, 0, 0], 20)
```

```
# 对此时的位置进行校准，校准后的角度位置表示 [0,0,0,0,0,0]，电位值表示  
[2048,2048,2048,2048,2048,2048]  
# 该 for 循环相当于 set_gripper_ini()这个方法  
for i in range(1, 7):  
    mc.set_servo_calibration(i)
```