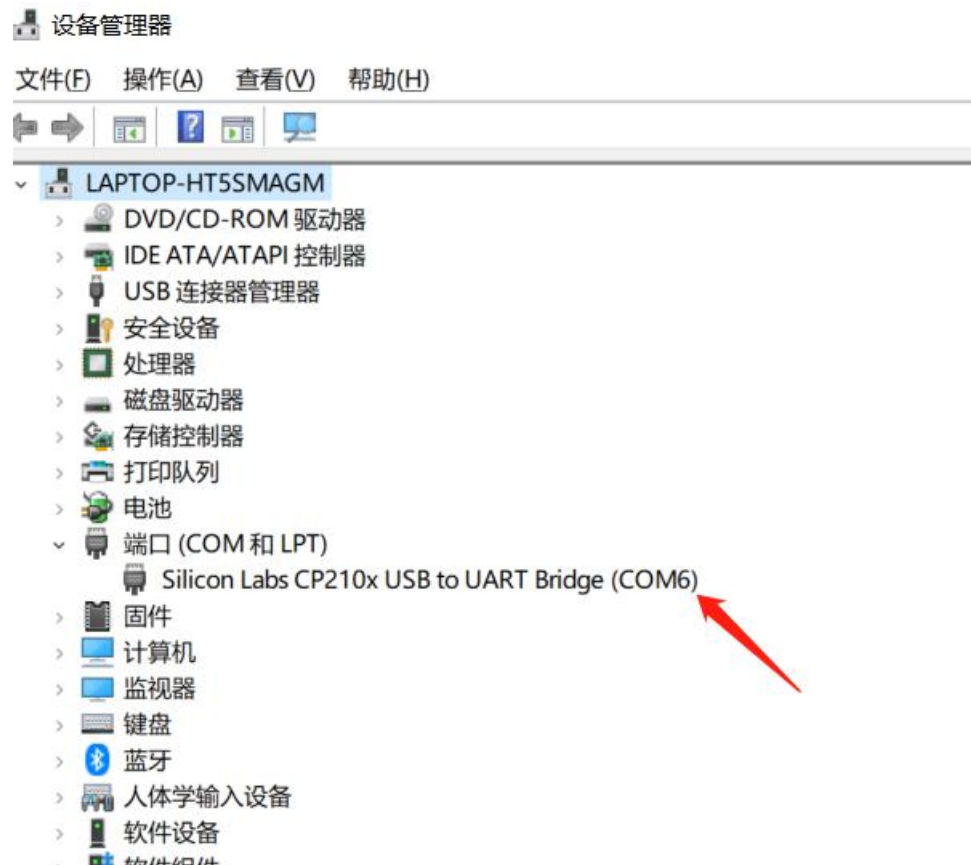


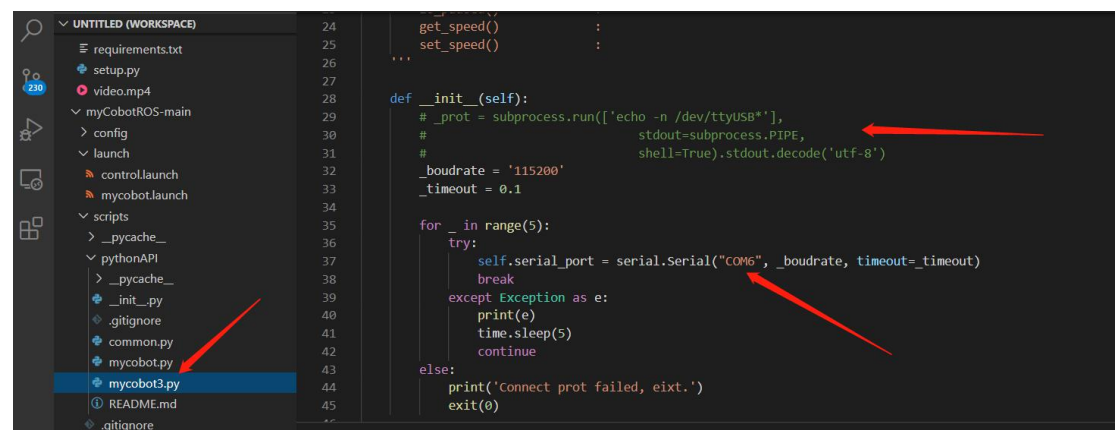
3D 鼠标控制小象机械臂注意事项

小象机械臂调用 python 接口

小象机械臂控制开发板是一块 arduino 板，因此通过端口与电脑进行通信，可通过搜索“设备管理器”查看端口。笔者这里是 COM6



这里介绍 windows 系统下 python3 的使用情况.

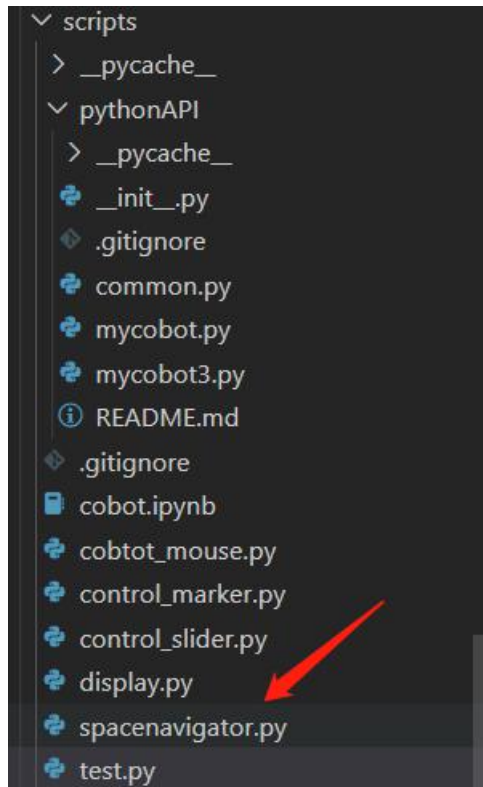


调用小象机械臂 python 接口需要在'mycobot3'的文件中将_prot 函数注释掉，替换为你的端口号，如笔者替换为 COM6，图片已用箭头标注。这一步之后就可以执行 test.py 文件，跑

小象机械臂的例程代码啦。

3d 鼠标调用 python 接口

3d 鼠标 python 库已经被修改好可以直接调用，唯一需要说明的是，使用 3d 鼠标控制小象机械臂时 `spacenavigator` 文件和执行文件 (`cobot_3dmouse`) 在同一目录下。



接下来就可以顺利运行使用 3d 鼠标控制小象机械臂啦~ 祝好运！