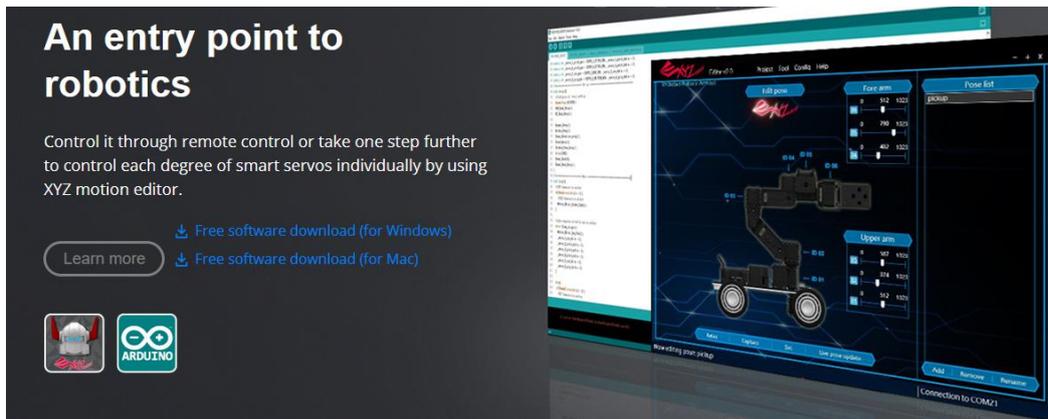


Fonctionnement logiciel bras robotique

Prérequis :

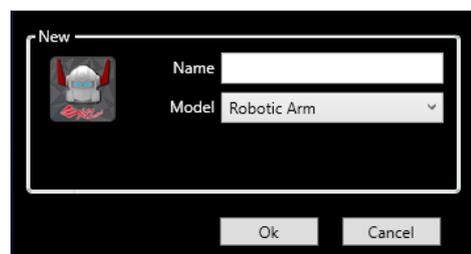
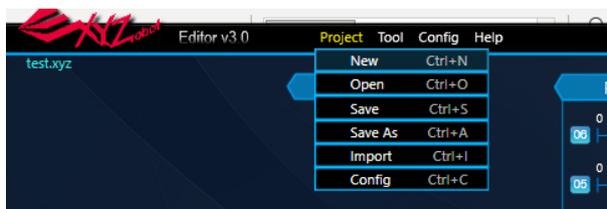
-Téléchargement du logiciel sur le site : https://www.neweraai.com/us_en/product/edutainment-robot/educational-kits/robotic-arm



Lancement du logiciel :

-brancher le robot et le relier au logiciel : Tool=> config => Port setting, puis sélectionner le bon port

-Création d'un projet : Project => New => Model => Robotic Arm(sélectionner le bon robot)



Pilotage des servomoteurs :

- 1) Liste des positions créées
- 2) Rename : permet de renommer une position
- 3) Remove : permet de supprimer une position
- 4) Add : Permet l'ajout de nouvelles positions
- 6) Set : permet d'envoyer une position au robot



- 7) Capture : permet de capturer la position exacte de chaque servomoteur
- 8) Relax : arrête le signal d'impulsion électrique vers le robot (position de repos)
- 9-10) Panneau qui décrit la position de chaque servomoteur