

## 微调

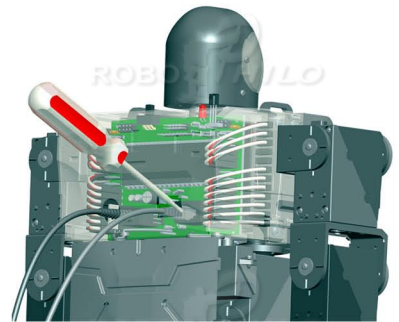
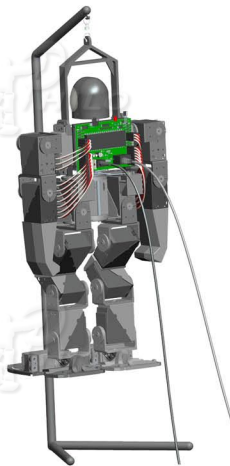
### 运作微调的步骤

#### 1. 把机器人放在吊架



电路板右上角的套头应置于2别针槽孔5以提供正常操作和微调。

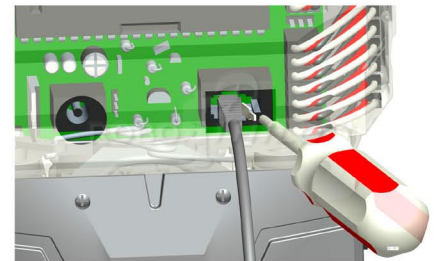
- 轻按吊架上的挂钩，钩在超智机甲肩膀上的挂位，将超智机甲平稳地挂在上面。



注意：从超智机甲解除连接线，你需要按下插头以从电路板插口释出。

#### 2. 安装超智机甲创造指南到你的电脑。(Windows XP or Vista 操作系统)

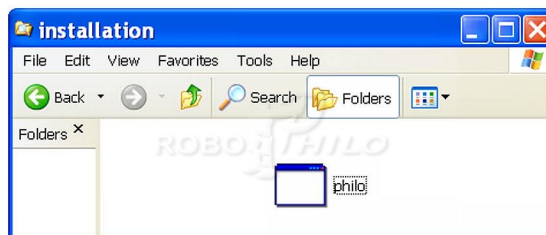
1. 把PHILO 光碟放入并打开数据夹进行安装
2. 双击档案 'dotnetfx' 并遵指示来安装由Microsoft 提供的 .net 2.0 redistributable可转散发套件。
3. 双击档案 'vc redistrib\_x86' 并遵指示来安装由Microsoft 提供的 Visual c++ 2005 SP1 redistributable可转散发套件。
4. 安装完成
5. 为电脑和超智机甲连接串联连接线
6. 如你的超智机甲是备走版本，你需要按以下步骤 'Save the factory tuned settings'将原厂设定贮存于你的电脑内。
7. 在出厂设定贮存之后，双击档案philo 以启动超智机甲动作创造指南，开启原厂设定的动作档(你刚贮存的输出动作档名称)来试验几项动作。
8. 如你的超智机甲是零部件版本，按以下指示来进行Fine Tuning微调。
9. motion-library/ readme.txt描述怎样利用动作数据库之惯常动作。



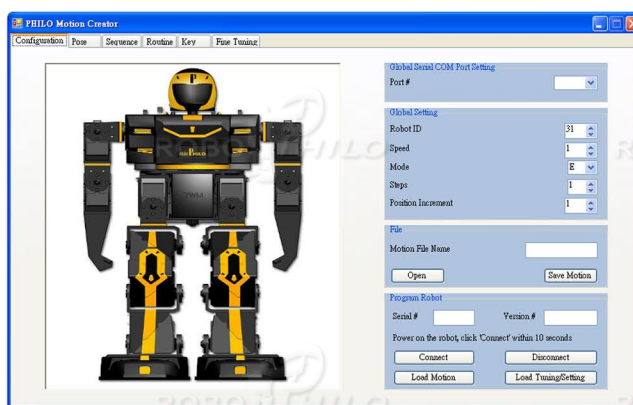
#### 3. 按照创作动作指示说明书的步骤来安装软件，用连接线连接超智机甲和电脑。

#### 4. 运作超智机甲

(Philo Motion Creator).



#### 5. 选择 Configuration 模式



← 连接端口

← Philo-motion 按 '打开'

#### 6. 选择连接端口的位置

#### 7. 输入动作名称:

Philo-motion后，再按 '打开'