

特点和索引



套装内信息

名字: 超智机甲
 高度: 13" (330.2mm)
 重量: 1.2Kg (1200g) 包括电池
 包括: 电路板
 36 KHz控制器
 36 KHz接收器
 6V 镍氢电池
 7.2V 1000mA 充电器
 图解行动编辑软件
 挂架

特点:

1. 20 台舵机提供20 个活动范围, 包括头、腰部、腿转动, 胳膊和腿。
2. 各个行动惯例能有上限30个程序, 并且各个程序能有15 个姿势。
3. 程序和姿势, 可以被重复利用于其它动作之设计并以储存于快闪记忆体内。
4. 一个行动惯例能有450转折姿势。
5. RS232 与个人电脑连接为动作编程和执行程序
6. 红外线手提式遥控器执行用户所创造的动作程序

硬件特点

控制器:

- ATmega32 -16PU中央处理器
- 红外线遥控器和舵机运作核心
- 24 伺服渠道
- 8个 I/O 接口以供硬件应用
- 8KB 快闪记忆给予超过300 用户的设定动作

红外线遥控器:

- 能演121个用户已定义的行动惯例
- 独立地控制4个RoboPhilo

电源:

- 当充电时充电器能用作行动编程
- 为硬件提供调控的5V DC 和无调控的6V - 7.2V DC

软件特点

图像用户界面

- 微调舵机设置
- 创造行动惯例
- 姿势可以提供给其它序列重复利用及作存贮
- 序列可以提供给其它惯例重复利用及作存贮

用户能使用个人电脑逐步创作新动作

- 下载动作和设定给RoboPhilo
- 下载后,动作便可透过红外线遥控器执行
- 各式行动惯例输出到动作数据夹便能够给各用户分享
- 用户可透过动作数据夹引进其它动作

由美国RoboBrothers公司设计
 由The World Models 制造

www.robobrothers.com
www.twmrc.com

索引

内容	Pages
快速启动检查	1 - 3
特点和索引	4
组装左手臂	5 - 8
组装右手臂	9 - 12
组装左脚	13 - 18
组装右脚	19 - 24
组装上身	25 - 28
组装身体	29 - 36
将出厂设定贮存作预设动作档	37
各关节之协调系统	38
微调	39 - 47
最后装配	48 - 50
超智机甲动作创造入门指南	51 - 58
手提式遥控器	59
详走动作档案	60 - 63
动作存库	64
整套动作程序运用练习	65 - 72
超智机甲应用程序	73 - 77
安全指令	78