

微調

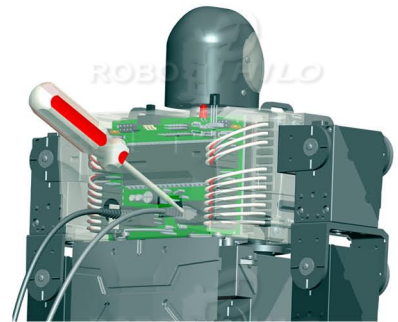
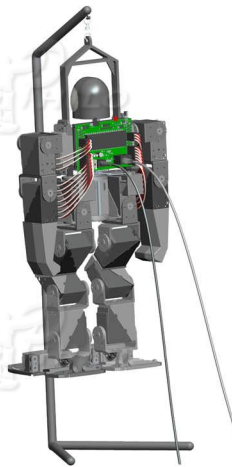
運作微調的步驟

1. 把機器人放在吊架



電路板右上角的套頭應置於2別針槽孔5以提供正常操作和微調。

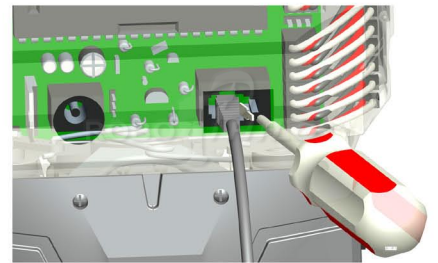
- 輕按吊架上的掛鉤，鉤在超智機甲肩膀上的掛位，將超智機甲平穩地掛在上面。



注意：從超智機甲解除連接線，你需要按下插頭以從電路板插口釋出。

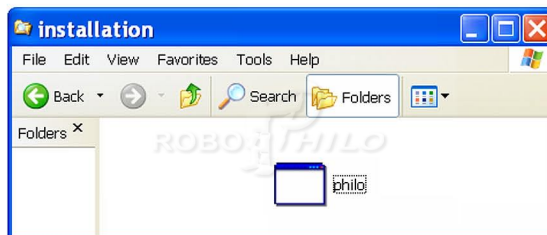
2. 安裝超智機甲創造指南到你的電腦。(Windows XP or Vista 作業系統)

1. 把PHILO 光碟放入並打開資料夾進行安裝
2. 雙擊檔案 'dotnetfx' 並遵指示來安裝由Microsoft 提供的 .net 2.0 redistributable可轉散發套件。
3. 雙擊檔案 'vcredist_x86' 並遵指示來安裝由Microsoft 提供的 Visual c++ 2005 SP1 redistributable可轉散發套件。
4. 安裝完成
5. 為電腦和超智機甲連接串聯連接線
6. 如你的超智機甲是備走版本，你需要按以下步驟 'Save the factory tuned settings' 將原廠設定貯存於你的電腦內。
7. 在出廠設定貯存之後，雙擊檔案philo 以啟動超智機甲動作創造指南，開啟原廠設定的動作檔(你剛貯存的輸出動作檔名稱)來試驗幾項動作。
8. 如你的超智機甲是零部件版本，按以下指示來進行Fine Tuning微調。
9. motion-library/ readme.txt描述怎樣利用動作資料庫之慣常動作。

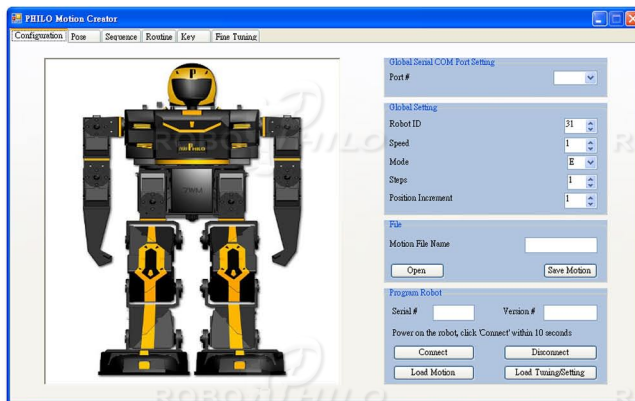


3. 按照創作動作指示說明書的步驟來安裝軟體，用連接線連接超智機甲和電腦。

4. 運作超智機甲 (Philo Motion Creator).



5. 選擇 Configuration 模式



6. 選擇連接埠的位置

7. 輸入動作名稱: Philo-motion後，再按 '打開'



← 連接埠

← Philo-motion 按 '打開'