

通訊速度 100ms 連續 100 毫秒未送出命令將手臂命令自動設為 0

Timeout=5 連續 5 秒未送出命令將自動斷線

馬達轉動方向定義:

正轉:編碼器數值增加 主動盤相對馬達框架以逆時針轉動

反轉:編碼器數值減少 主動盤相對馬達框架以順時針轉動

手臂連桿連接順序:

1 號馬達框架固定在底座上，1 號馬達主動盤連接下一級連桿並與 2 號馬達框架固定，2 號馬達主動盤連接下一級連桿並與 3 號馬達主動盤連接，3 號馬達框架與下一級連桿固定並與 4 號馬達主動盤連接，4 號馬達框架與 5 號馬達框架連接，5 號馬達主動盤與 6 號馬達框架連接，6 號馬達框架連接被動夾爪，6 號馬達主動盤連接主動夾爪。

封包命令:

號碼	命令	解釋
0	Ping	維持連線與停止手臂動作
1	Release	馬達扭力釋放(斷電)
2	Power	馬達扭力致能並復歸
3	L1	馬達 5 正轉
4	L2	馬達 5 反轉
5	L3	馬達 1 正轉到邊界極限不影響其他馬達動作
6	R1	馬達 6 正轉開爪
7	R2	馬達 6 反轉閉爪
8	R3	馬達 1 反轉到邊界極限不影響其他馬達動作
9	LJLS (LeftJoyStick_LeftSide)	馬達 1 正轉
10	LJRS (LeftJoyStick_RightSide)	馬達 1 反轉
11	LJU (LeftJoyStick_Up)	馬達 2 正轉
12	LJD (LeftJoyStick_Down)	馬達 2 反轉

13	RJLS	馬達 3 反轉
14	RJRS	馬達 3 正轉
15	RJU	馬達 4 正轉
16	RJD	馬達 4 反轉



範例程式模擬搖桿介面

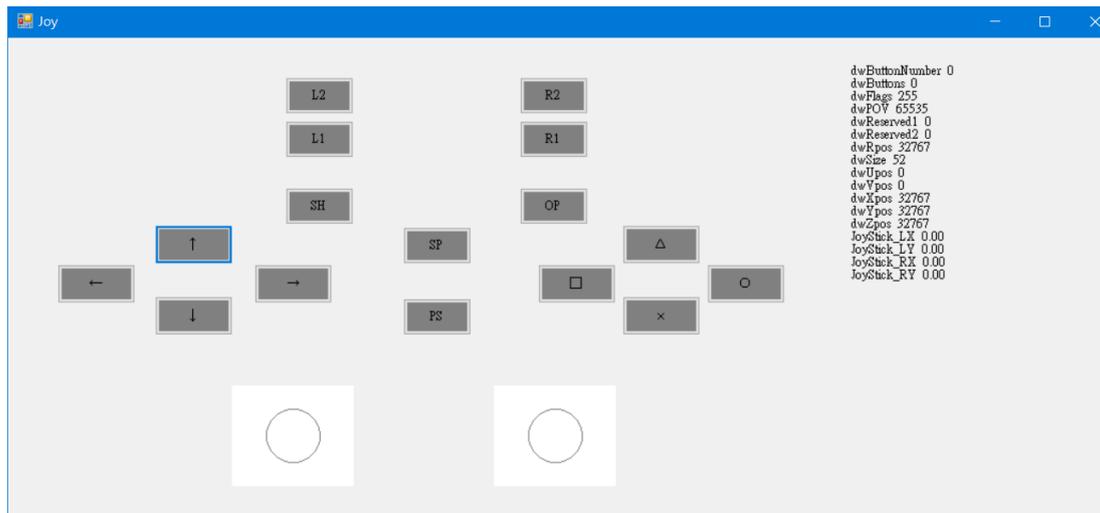
點擊按鈕即可發送命令

The image shows a Windows application window titled "Form1". At the top, there are standard window controls: a minimize button, a maximize button, and a close button. Below the title bar, the interface includes:

- An "IP" label followed by a text input field containing "163.18.48.90".
- A "Port" label followed by a text input field containing "13000".
- Two buttons: "Connect" and "Close".
- A text input field.
- An "Enter" button.
- An "AutoJoy" checkbox, which is currently unchecked.
- A large, empty rectangular area at the bottom of the window.

範例程式 TCPIP 介面

設定 IP 與 Port 按下連接後會回傳連接成功，將 AutoJoy 打勾即可連接模擬搖桿與實體搖桿介面訊號。



範例程式真實搖桿介面

Logitech Gamepad F310

SONY Model CUH-ZCT2G

在有真實搖桿連接的情況下，可直接使用搖桿介面送出訊號並回應輸入的搖桿資訊。