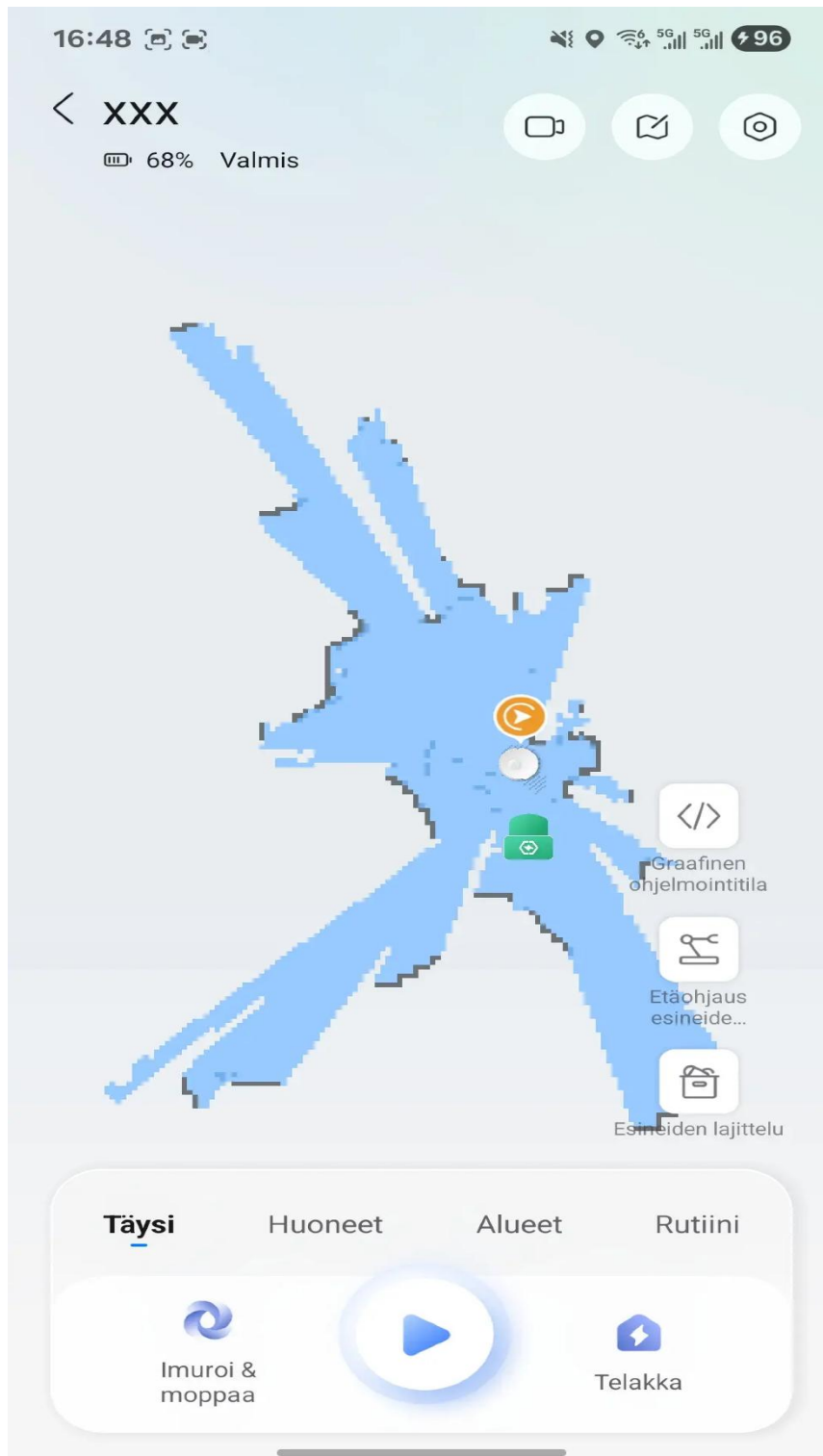




Käyttöopas ohjelmointitilaan

1. Graafinen ohjelmointitila

Voit siirtyä ohjelmointitilaan karttasivulta.



Tilaan siirryttäessä robotti tarkistaa, ovatko käynnistysehdot täyttyneet. Jos ehdot eivät täyty, näyttöön ilmestyy kehote.

Käynnistysehdot:

Robotti toimii asianmukaisesti.

Robotin akun varaus on yli 20 %.

Robotti ei suorita tällä hetkellä mitään tehtäviä.

Robottikäsi on otettu käyttöön.

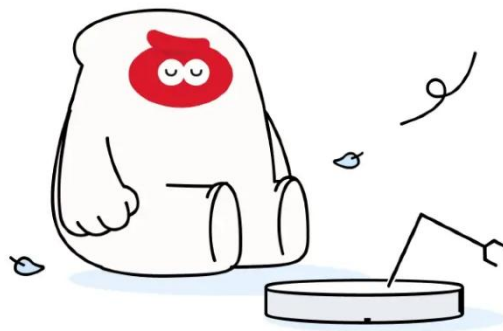
Ota se käyttöön kohdasta Asetukset > Robottikäsi asetukset.

16:20

90

< XXX

71% Nollataan



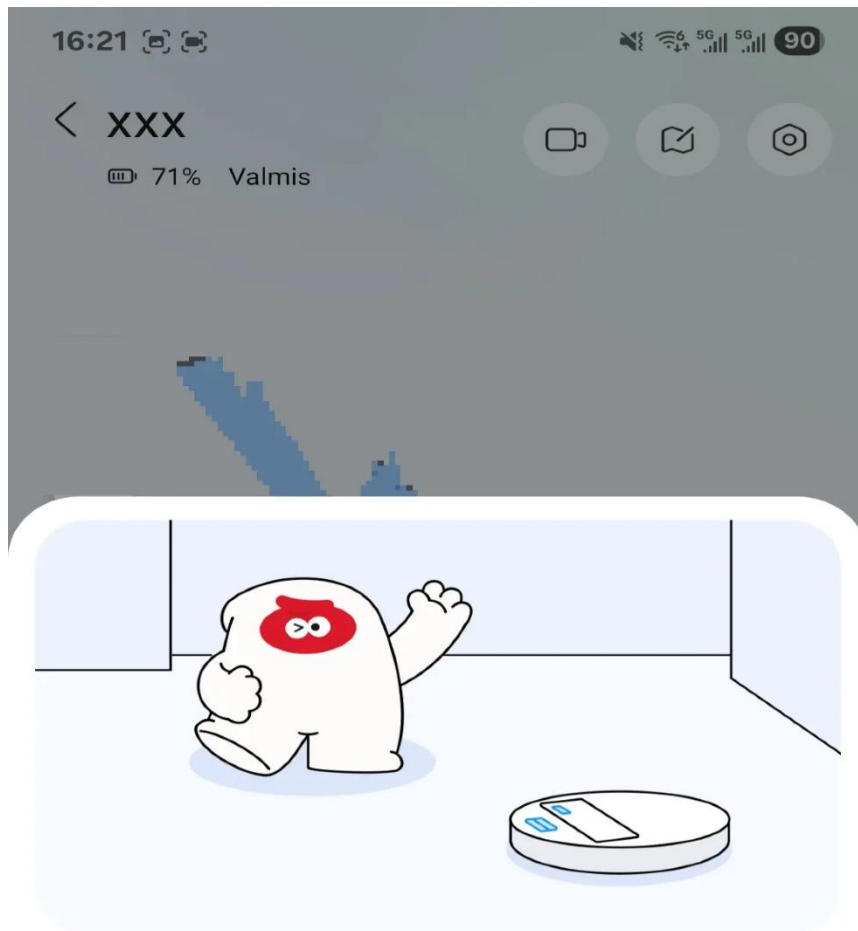
Graafinen ohjelmointitila

Käynnistysedellytykset eivät täyty.

- ✗ Varmista, että robotti voi toimia kunnolla.
- ✓ Varmista, että robotin akun varaus on yli 20 %.
- ✓ Robotti ei suorita tällä hetkellä mitään tehtäviä.
- ✓ Robottivarsi ei ole käytössä.

Peruuta

Näyttöön ilmestyy kehote, kun käynnistysehdot täyttyvät.



Varoitus

1. Aseta robotti tasaiselle, tyhjälle alustalle.
2. Paina mitä tahansa robotin painiketta poistuaksesi Ohjelmointipääkäyttäjästä

* Turvallisuuden varmistamiseksi sovellus poistuu automaattisesti Ohjelmointipääkäyttäjästä, kun robotti ilmoittaa virheestä. Ääniohjaus ei ole käytettävissä ohjelmointitilassa.

[Siirry ohjelmointitilaan](#)

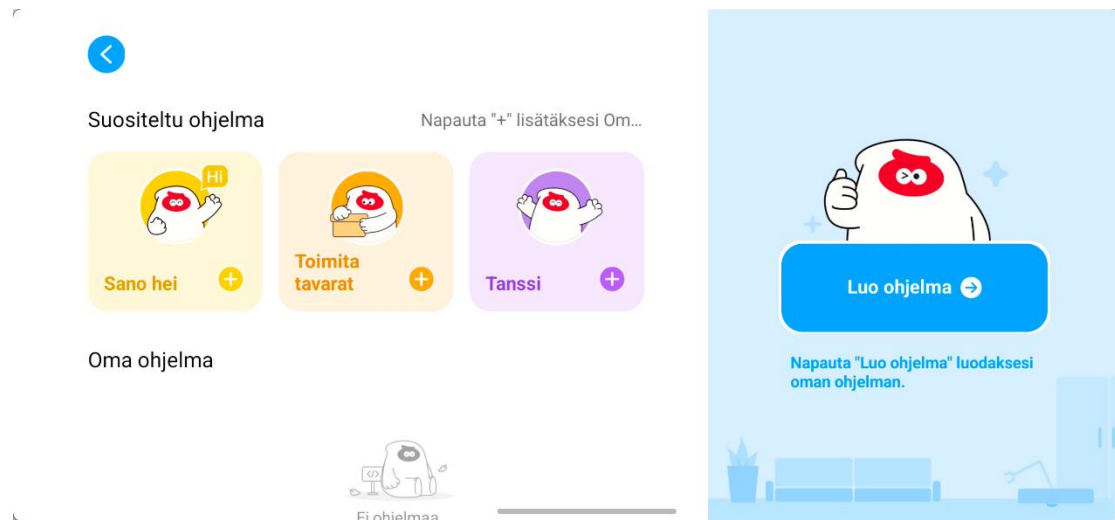
2. Perustoiminnot

2.1 Suositeltu ohjelma

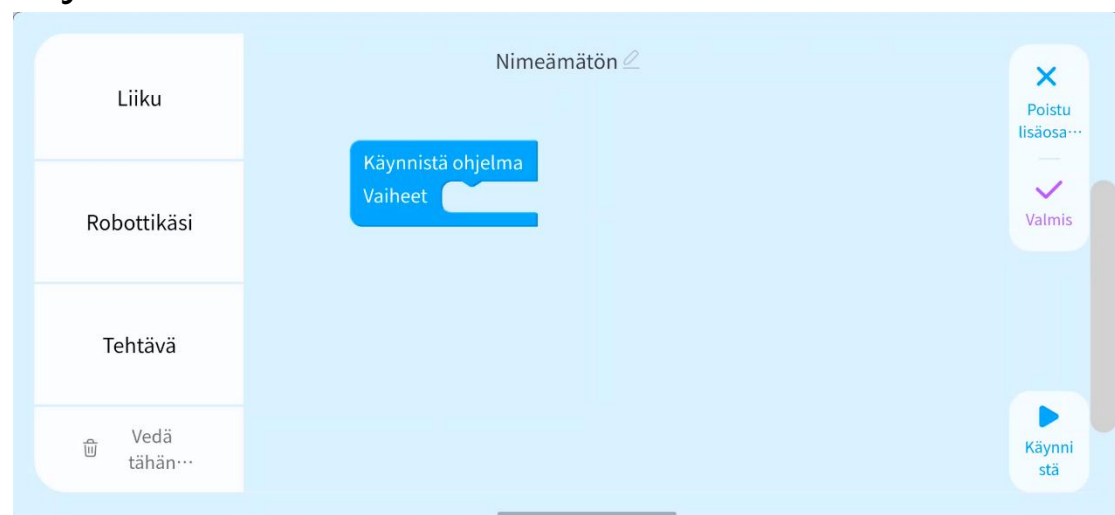
Järjestelmään on esiasennettu kolme suositeltua ohjelmaa. Ne voidaan suorittaa suoraan tai kopioida kohtaan "Oma ohjelma".

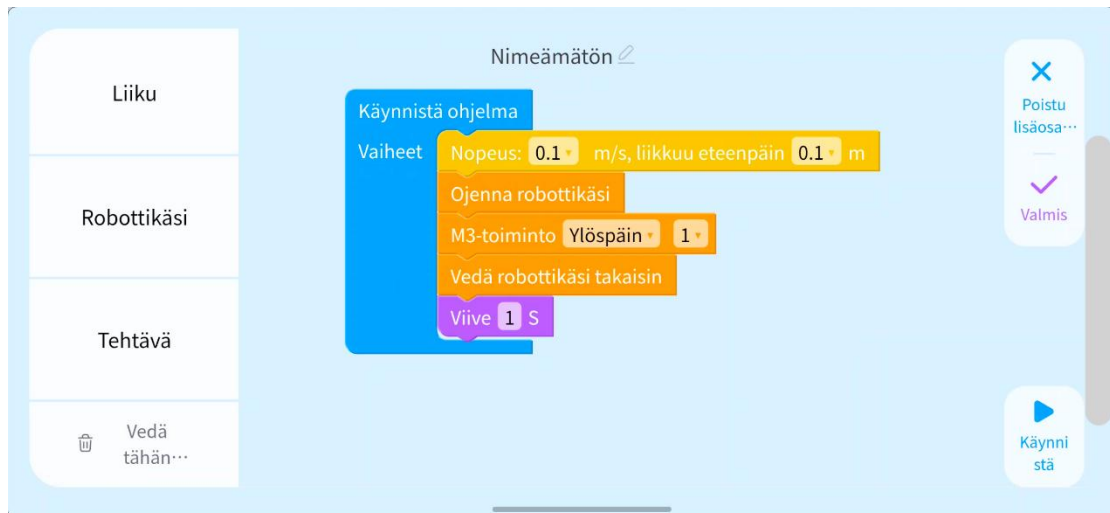
- Suorita suositeltu ohjelma suoraan: Napauta suositeltu ohjelma siirtyäksesi muokkaussivulle, ja napauta sitten "Käynnistä" suorittaaksesi sen.
- Luo oma ohjelmasi suositellun ohjelman pohjalta: Napauta suositeltu ohjelma siirtyäksesi muokkaussivulle. Muokkauksen ja tallennuksen jälkeen se lisätään kohtaan "Oma ohjelma".
- Kopioi suositeltu ohjelma: Napauta "+" suositeltu ohjelma kohdalla lisätäksesi sen kohtaan "Oma ohjelma".

2.2 Luo oma ohjelma



Napauta "Luo ohjelma" siirtyäksesi luontirajapintaan. Sitten vedä lohkoja lohkokoodausalueelle luodaksesi ohjelman.





1. Liiku

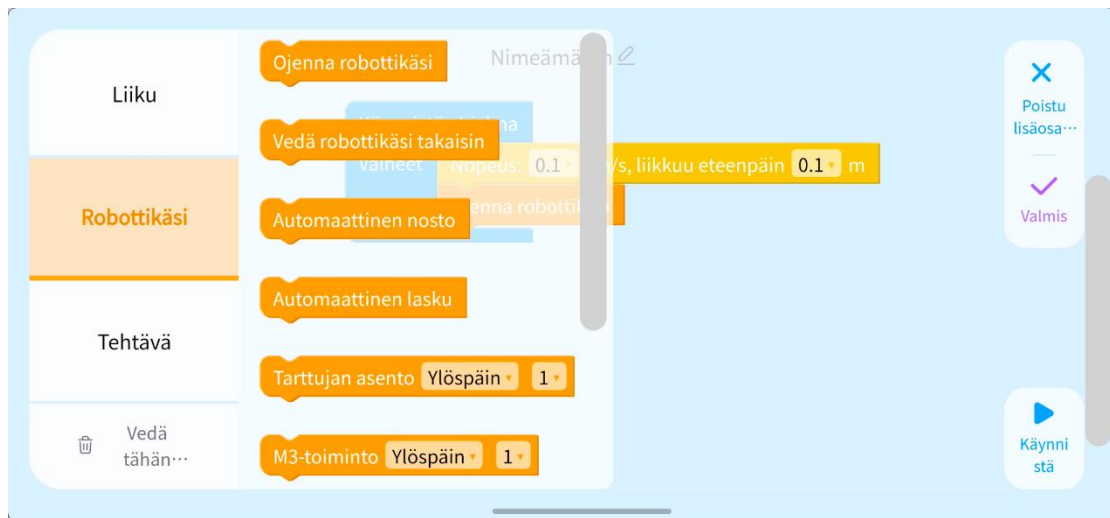
Liiku-moduulissa voit lisätä lohkoja, joilla saat robotin liikkumaan eteen- ja taaksepäin, kääntymään ja tekemään muita liikkeitä. Vedä tarvitsemasi lohkot lohkokoodausalueelle.



2. Robottikäsi

Robottivarsi-moduulissa voit lisätä lohkoja

robottivarren ojentamisen, sisäänvetämisen, liikkeen ja muun ohjaamiseksi.



Huomioita:

- Sinun täytyy lisätä "Ojenna robottikäsi" ennen kuin mitään muita toimintoja voidaan suorittaa.
- Kaaviot malleille M3, M4 ja M5:



M5



M4



M3



3. Tehtävä

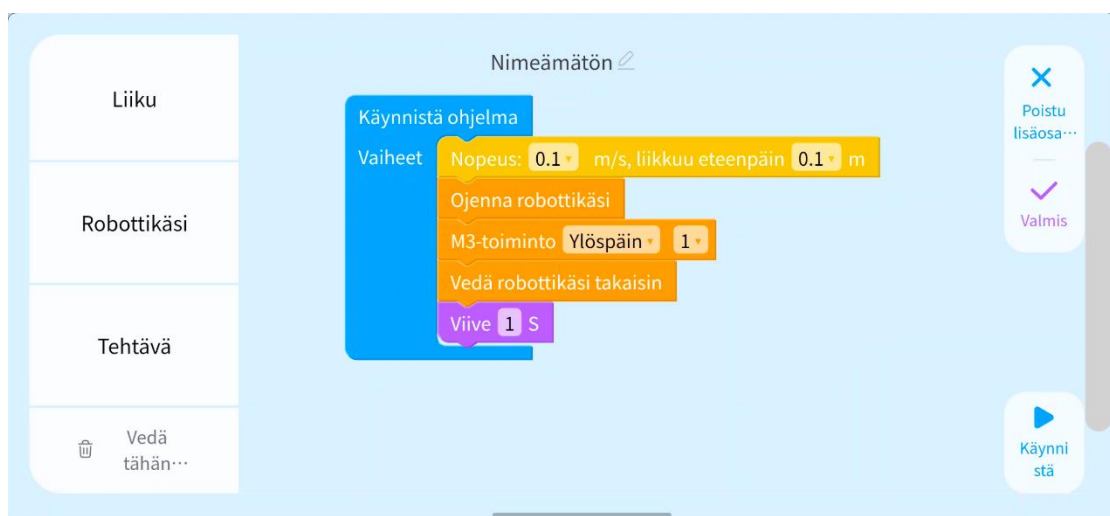
Tehtävä-moduulissa voit lisätä viivepalkkeja ja äänikomentoja. Viivelohto voidaan lisätä kahden

ohjelmalohkon väliin pidentämään aikaväliä toimintojen välillä.



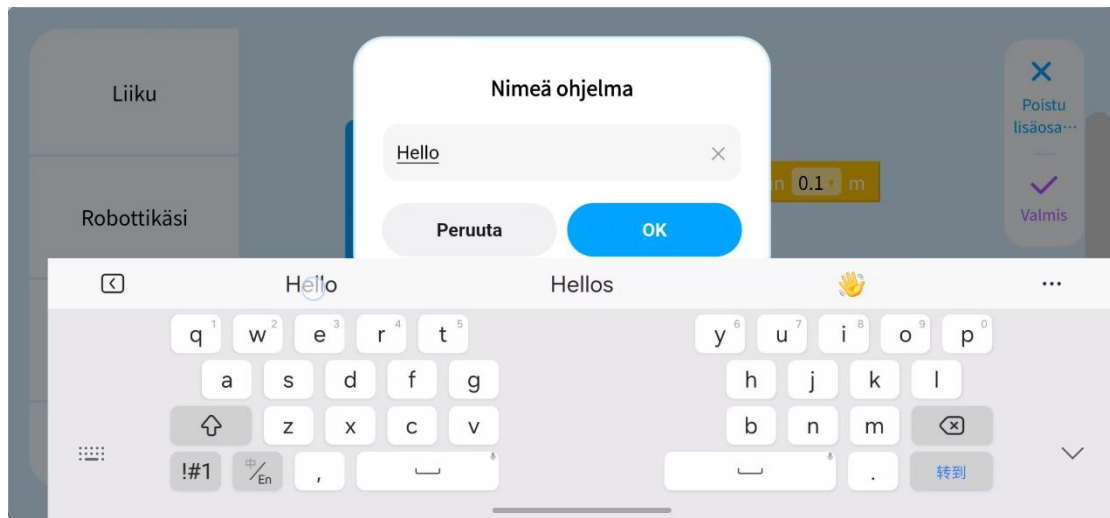
4. Järjestä uudelleen ja Poista

- Vedä järjestääksesi ohjelmalohkojen järjestystä uudelleen.
- Poistaaksesi lohkon, vedä se vasemmalla olevaan välilehteen.



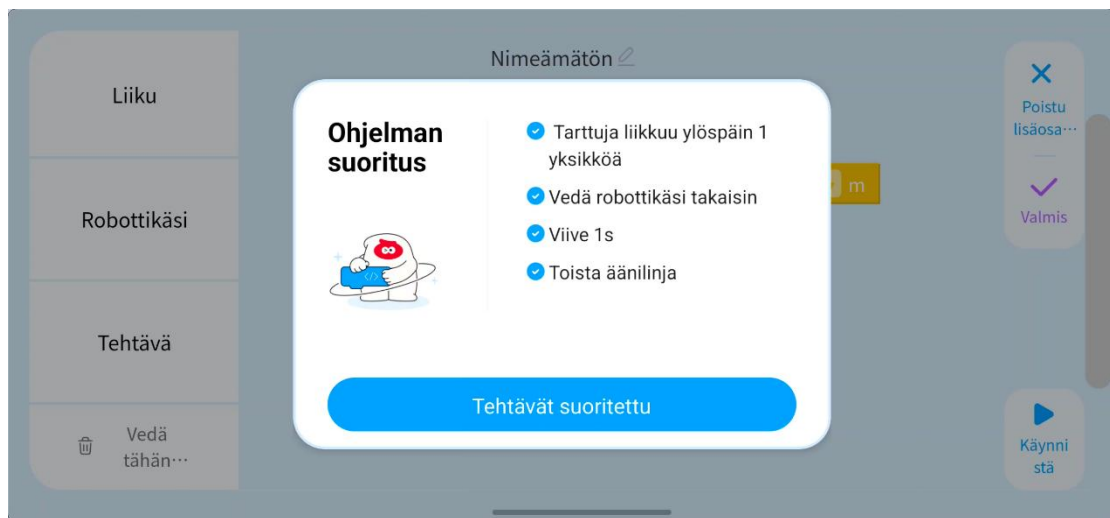
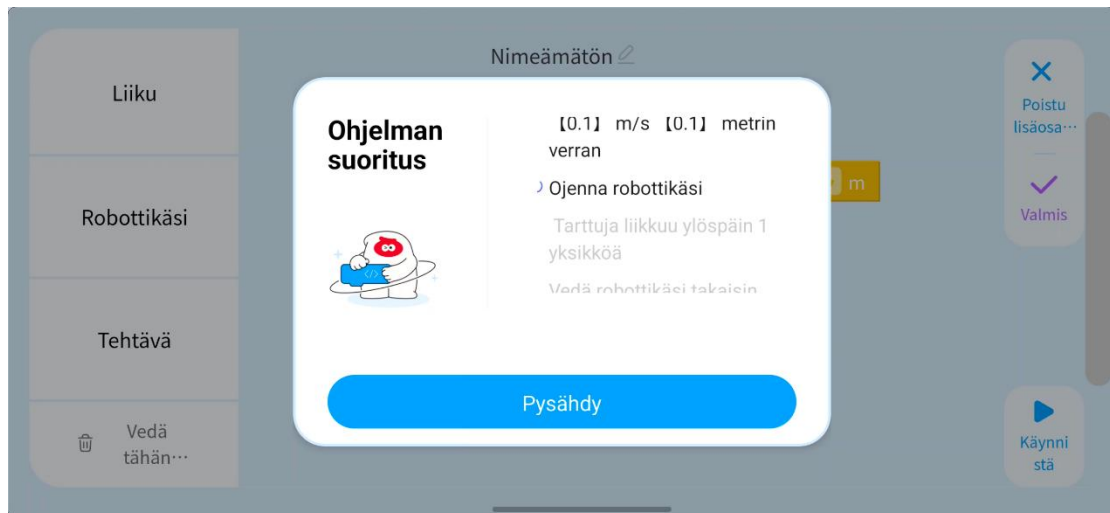
5. Nimeä uudelleen

Napauta ohjelman nimeä muokataksesi sitä.



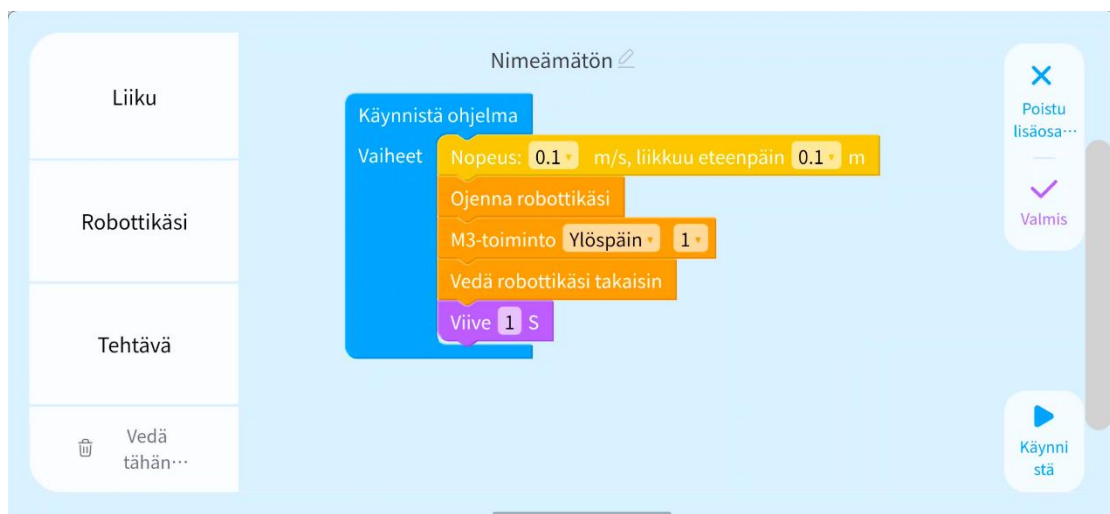
6. Suorita ohjelma

- Suorituksen aikana näytetään nykyinen tila.
- Napauta "Pysähdy" keskeyttääksesi ohjelman sen ollessa käynnissä.
- Jos suorituksen aikana tapahtuu virhe, ohjelma saattaa pysähtyä automaattisesti tai poistua ohjelmointitilasta.
- Kun suoritus on valmis, järjestelmä näyttää "Tehtävät suoritettu" -tilan.

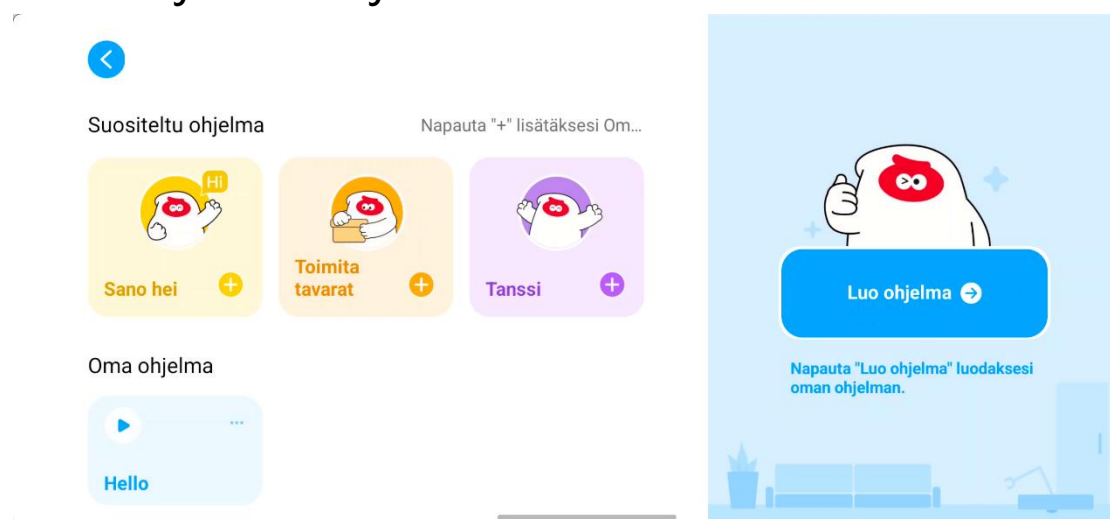


7. Tallenna ohjelma

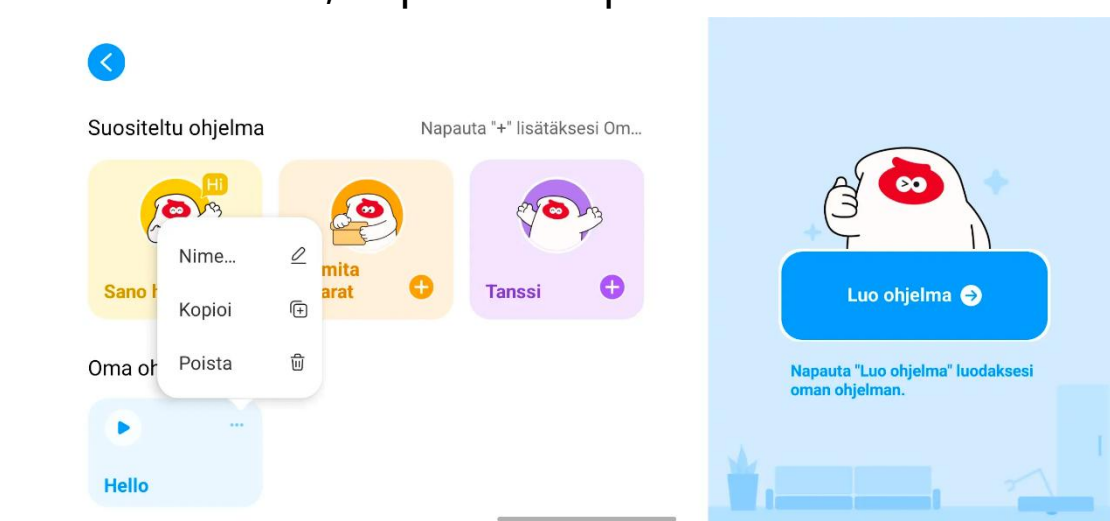
Napauta "Valmis" tallentaaksesi ohjelman.



Tallennettu ohjelma ilmestyy kohtaan "Oma ohjelma" ohjelmointitilan kotisivulla.



Voit suorittaa ohjelman sekä nimetä sen uudelleen, kopioida tai poistaa sen.



Huomio:

Varmista turvallinen ympäristö ennen tämän toiminnon käyttöönottoa. Ole tietoinen mahdollisista vaaroista.

Sovelluksen käyttöliittymä voi muuttua ilman ennakkoilmoitusta.