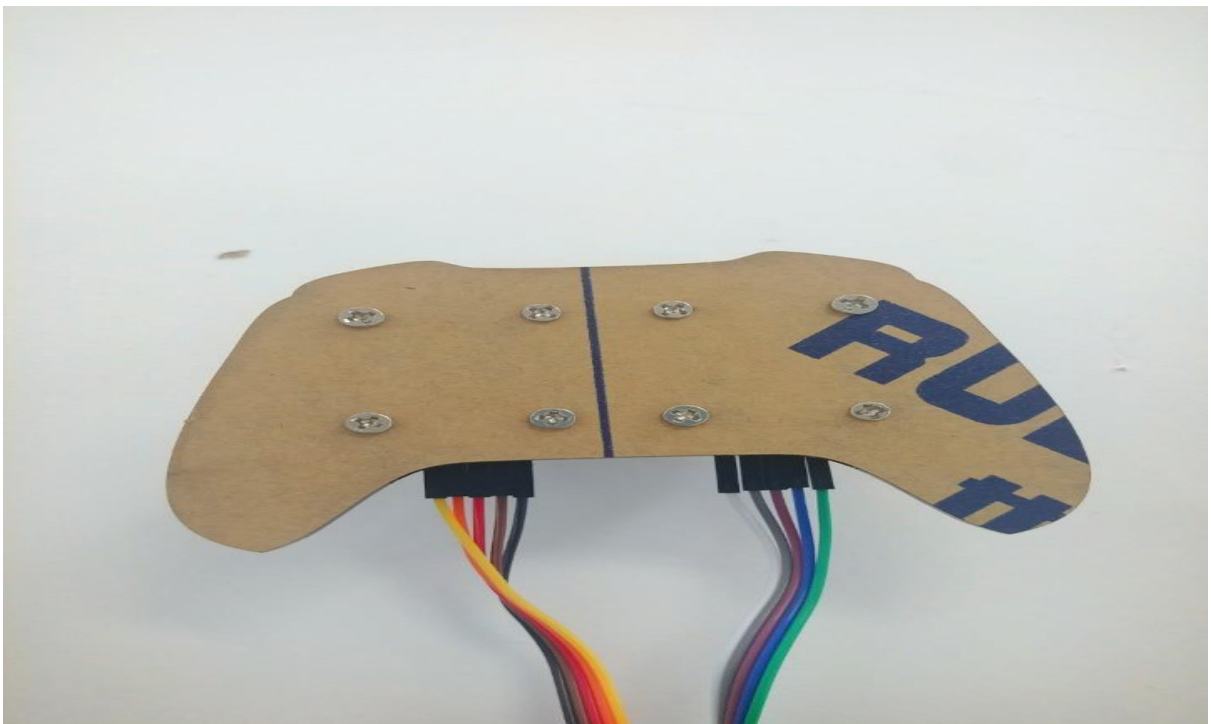
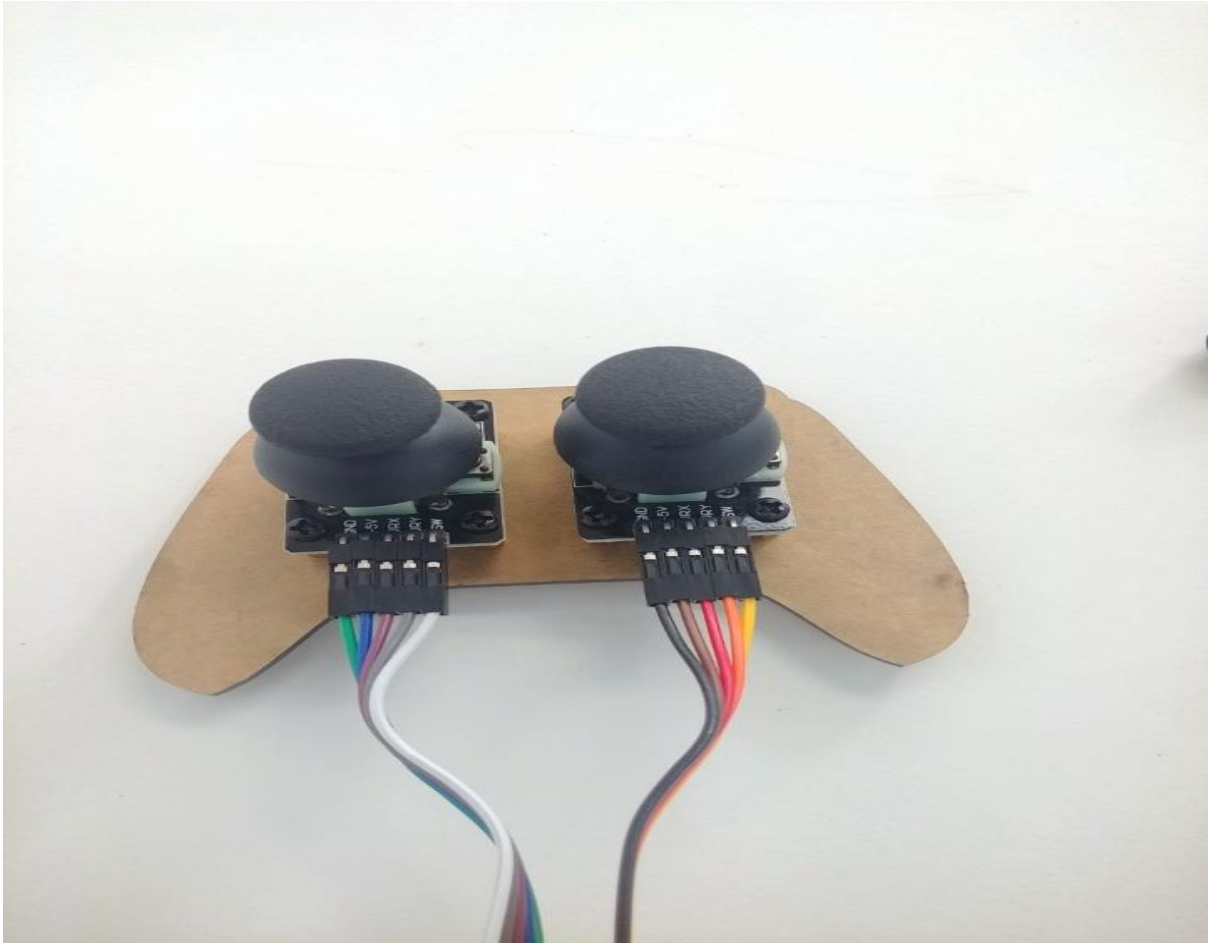


SNAR23 자유도 원격 제어

로봇 팔 조종 방법

조이스틱 조립





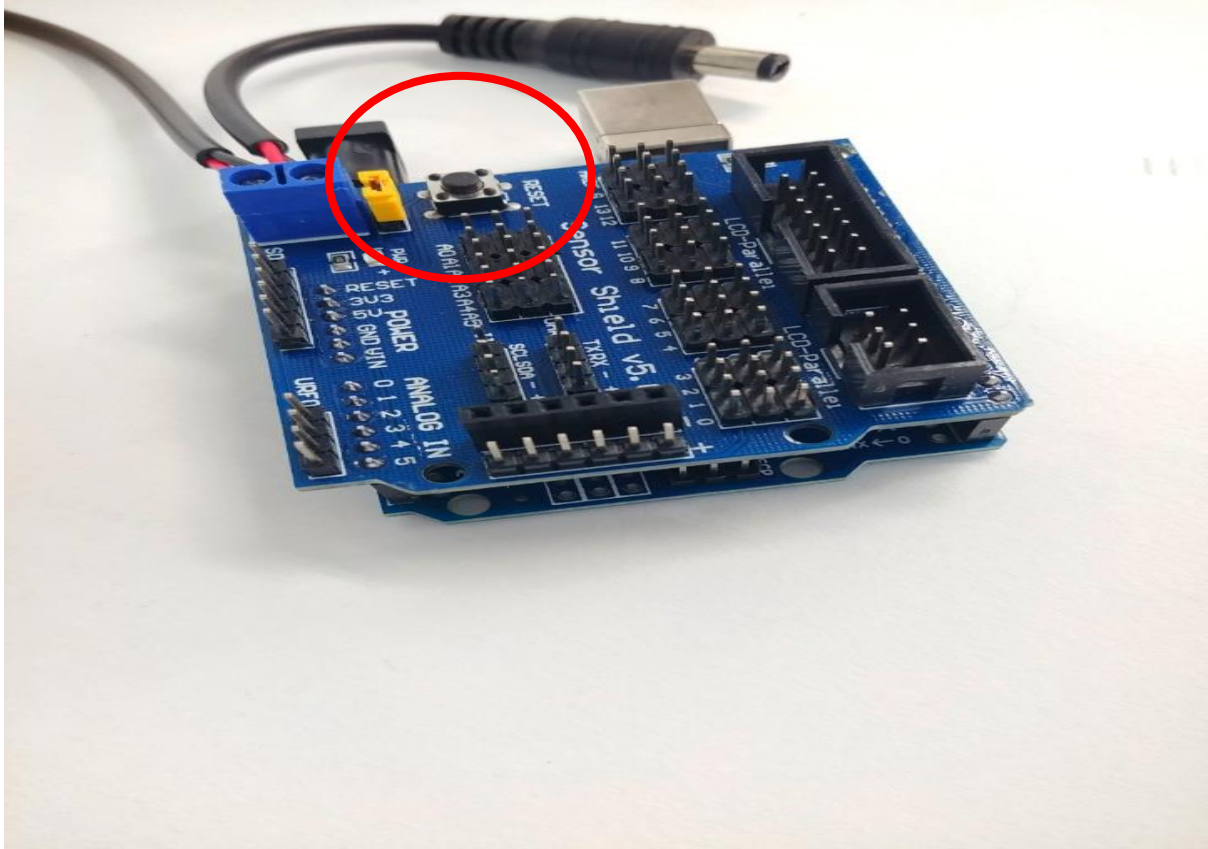
다음과 같이 M3 * 5 나사와 M3 * 10 연결 부위를 사용하여 조립하여준다.

조종 방법



왼쪽 조이스틱은 아래쪽 빨간 원의 두개의 서브모터인 받침대와 작은 팔을 제어하고
오른쪽 조이스틱은 위쪽 노란 원의 두개의 서브모터인 큰 팔과 발톱을 제어합니다.

녹화 동작 및 재생



전원을 켜 후 왼쪽 스틱을 누른 상태로 센서 쉴드의 빨간 원으로 표시된 리셋 버튼을 누르면 LED의 표시등이 꺼지며 녹음 모드로 들어갑니다. 모든 녹음 동작 후에 왼쪽 스틱을 눌러 동작을 녹음하고 모든 작업이 기록되었다면 오른쪽 조이스틱을 눌러 재생합니다.

(이전에 기록 된 작업은 전원이 꺼진 후에 제거됩니다.)