

接线图

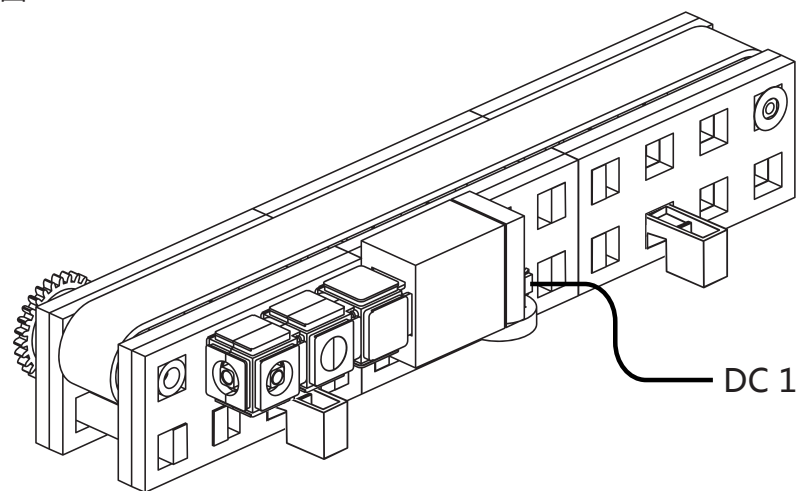


图1 电机转向变换



#### 【4】装配检查

组装完成后，需按照下面的步骤检查装配情况

**第 1 步** 按照“接线图”将线都接在多功能扩展卡的对应接口上，然后找一个触碰开关，接在多功能扩展卡的“IN 1”口上，连接好下载线，打开机器人电源，同时确保主板上的“MOT\_LED”灯点亮。

**第 2 步** 下载装配检查用的 VJC 程序，它在配套光盘中的路径是“\ 例程 \ 传送带 \ 传送带\_test.flw”。

下载方法参考《能力风暴® 智能机器人第三代 UIII 用户使用手册》中的“4.1.4 下载程序到主板”。

**第 3 步** 运行程序，屏幕上会显示“Test Start”，此时电机是不转的。

**第 4 步** 第一次按动触碰开关，电机开始转动（定义这种转动方向为正转），此时屏幕上显示“DC Work I”，第二次按动触碰开关，电机开始反转，此时屏幕上显示“DC Work II”，继续按动触碰开关，电机转向会交替变换。

#### 【5】操作项目

**第 1 步** 请下载示例用 VJC 程序，它在配套光盘中的路径是“\ 例程 \ 传送带 \ 传送带.flw”。

**第 2 步** 按下运行键，运行程序，会出现如下演示效果：电机启动，按照测试时正转的方向运转，皮带向这个方向传送。

**第 3 步** 如果您想改变电机的转向，可以在程序中修改（如图 1），也可以直接将电机线接头反向插在多功能扩展卡上。