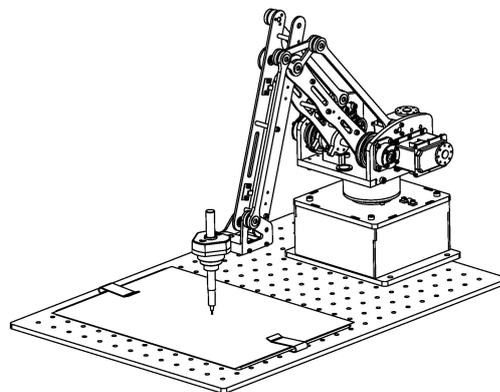
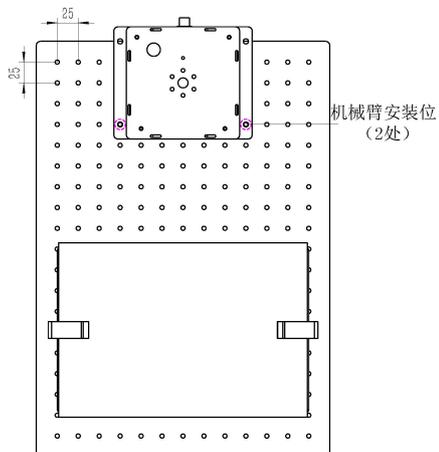
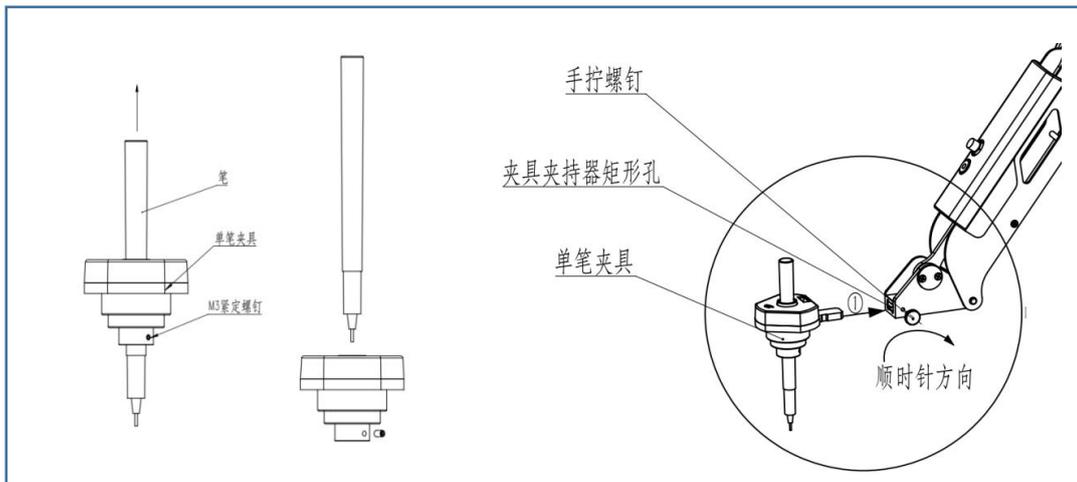


写字绘画场景操作说明

1、场景效果图

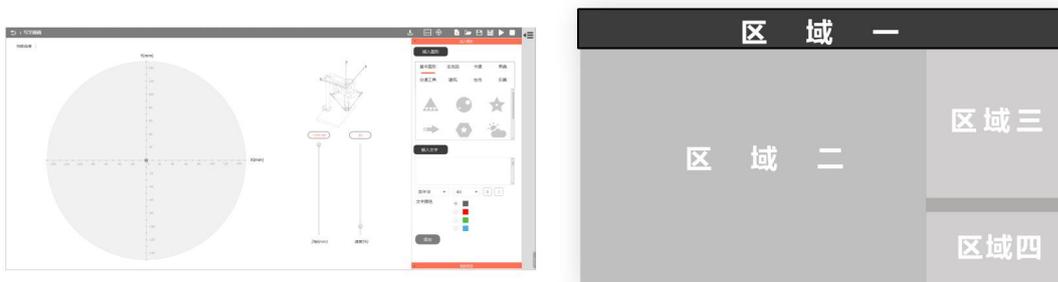


2、安装示意图



3、操作说明

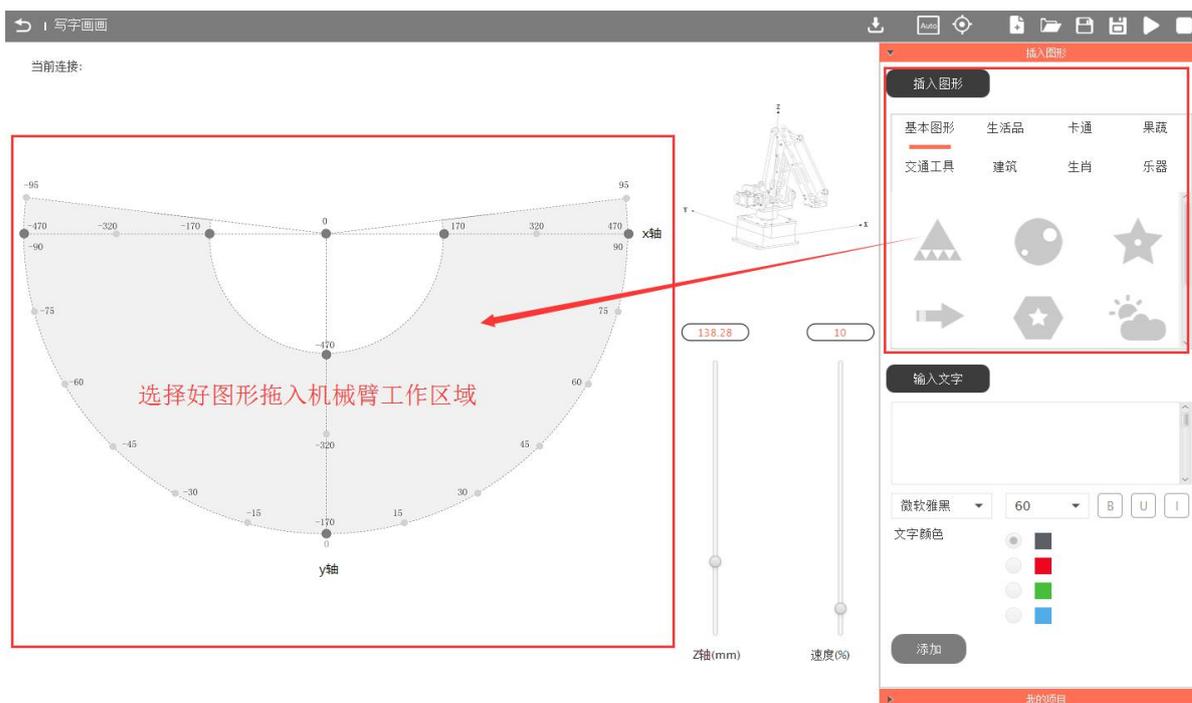
流程：添加图文至主界面→设置机械臂参数→开始绘制



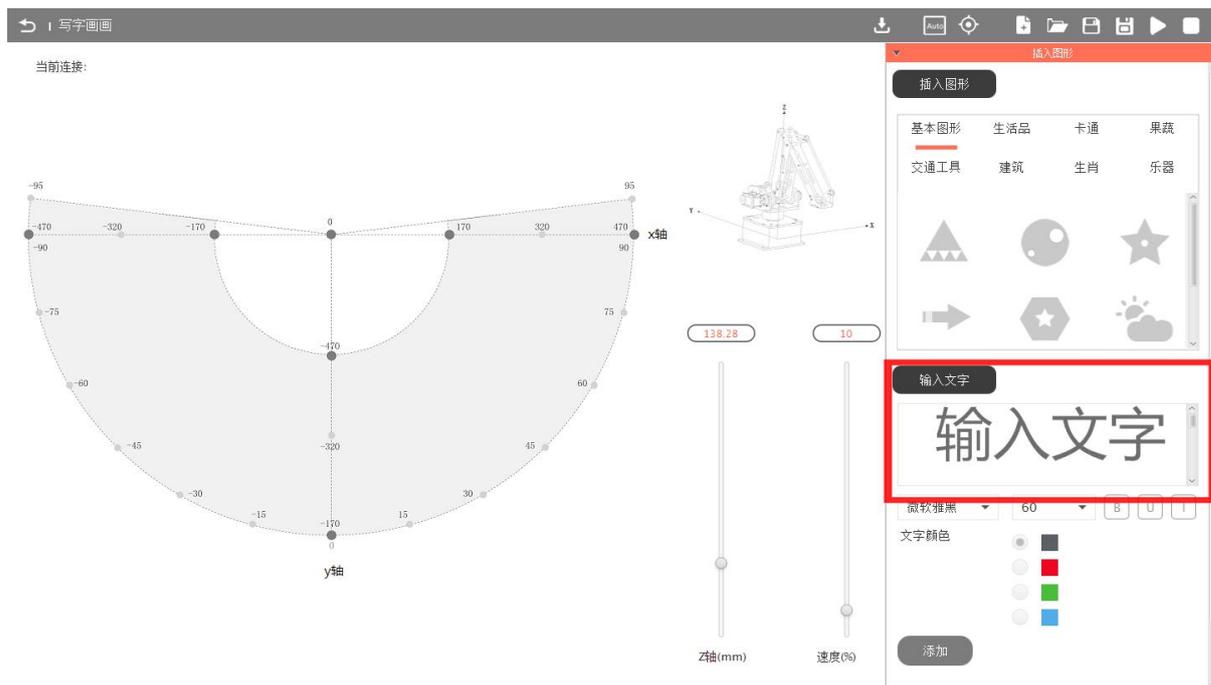
界面布局			
区域一	控制栏	区域二	操作范围
区域三	插入图形、输入文字	区域四	我的项目

3.1 插入图形的三种方式

1) 插入 BrobotAPP 软件自带图形

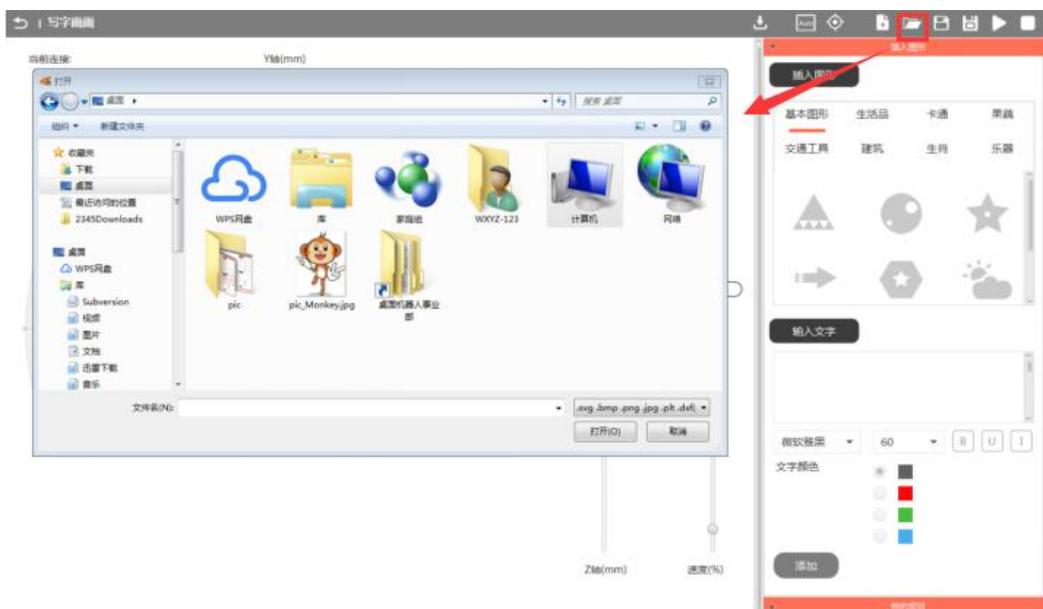


2) 输入文字，可选择字体字号，使用附件多色笔时，可选择文字颜色

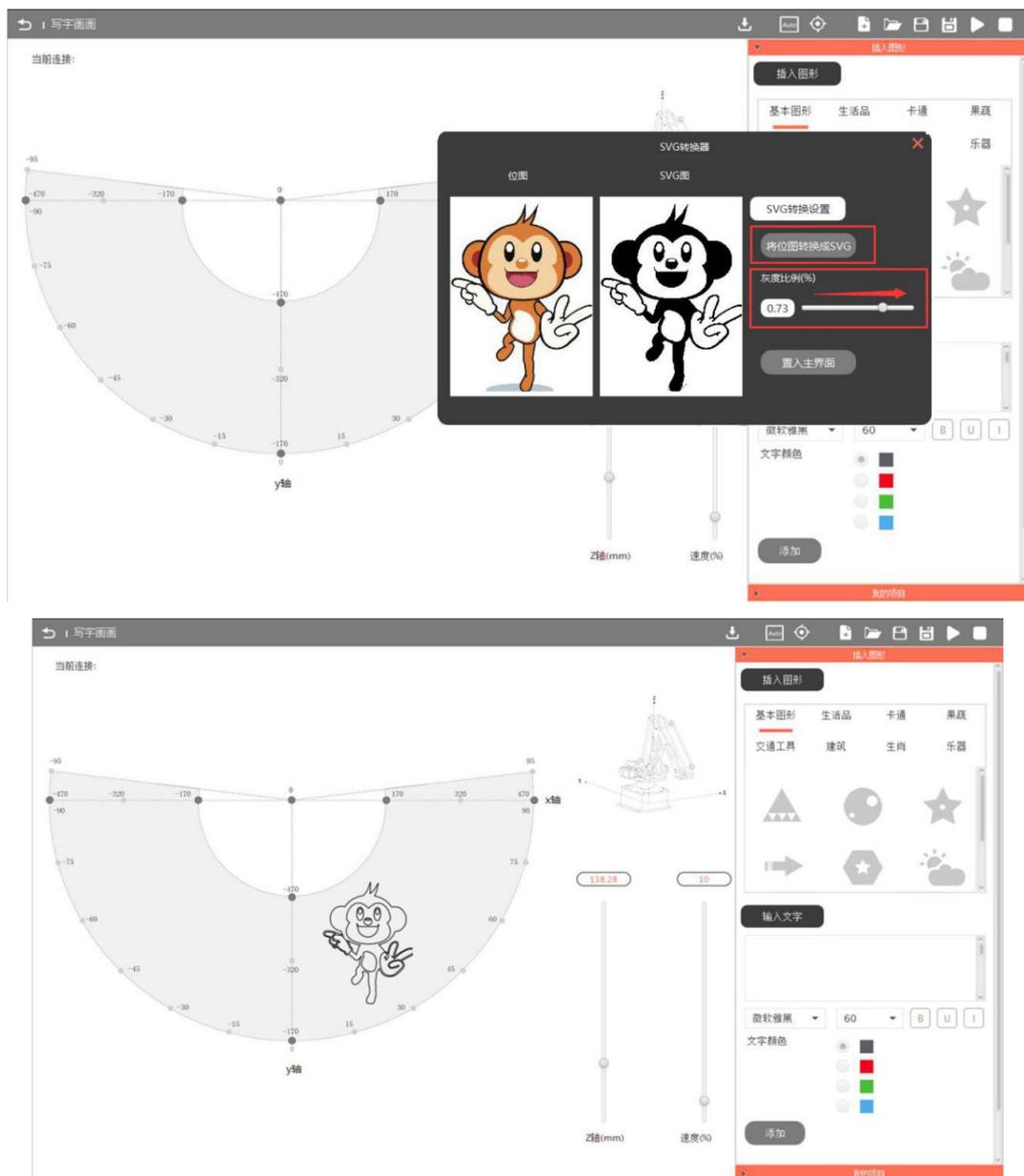


3) 导入电脑本地图片，实现即拍即得

①打开电脑本地文件夹，选择需要绘制的图案，如下图所示：



②打开图片后，软件会弹出 SVG 转换器，将导入的图片(BMP/JPEG/JPG/PNG 等)转换为 Brobot 可以识别的 SVG 文件。点击按钮“将位图转换为 SVG 图”后，根据 SVG 图框内的图片效果，调节灰度比例到合适值(0.01-0.99)，调整后点击按钮“置于主界面”，即可生成对应图形，如下图所示：



3.2 写字画画主窗口

①**当前连接:** 显示当前已连接的附件（单笔/多色笔/激光器）

②**扇形坐标轴区域:** 显示待绘制图形的示例效果，可拖动图形调整位置

（注：图案需在主界面的圆形区域内，超出范围会导致机械臂限位而无法绘制。超出范围的时候软件会以红色高亮进行警示。）

③**Z轴:** 可手动控制滑动条调整笔尖高度。在机械臂绘制过程中，实时显示机械臂末端 Z 轴高度

（注：可以按住控制器上的 Unlock 按键不放并拖动机械臂移动到合适位置；也可以通

过操作面板点动控制调节 Z 轴的位置；还可以在设置中手动输入写字画画下降位置的值，如下图所示：



④**速度**：调节设定机械臂绘制速度（范围为 1%~100%）

3.3 操作栏

①**脱机下载**，点击下载按钮可以将当前界面的图形下载到控制器中，实现脱机绘制，无需插入 USB 线。下载完成后，拔掉机械臂的 USB 线，按下控制器上面的 RUN 键开始执行下载的程序，再按一次停止执行。

②**AUTO Z**，点击 AUTO 按钮，获取并保存当前的 Z 值

③**位置同步**，点击同步按钮，机械臂从当前位置运动到绘制起点正上方，Z 轴高度为（设定的下降高度+抬笔高度）

④**新建/保存/另存为**，项目的新建、打开、保存、另存为

⑤**开始/暂停**，点击开始后会从头开始执行存点，此时按钮变成暂停。运动过程中点击暂停会变成继续，点击继续会继续执行下一个点位

⑥**停止**，结束任务

3.4 我的项目

显示已保存的项目目录，单击可打开项目，右键单击可对项目进行重命名。