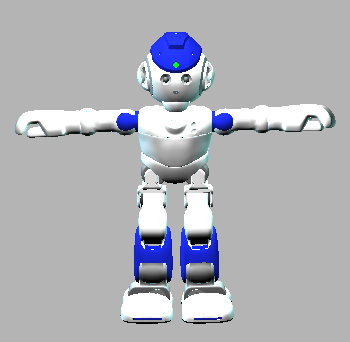
Alpha二代舵机校准工具帮助文档

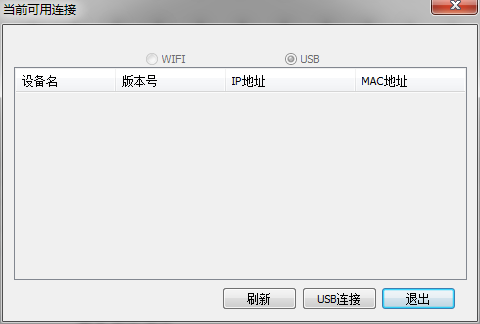
Alpha二代舵机校准工具主要用于，当Alpha二代机器人处于初始位置时，即立正站立且双手向两边伸直，发现机器人站立不稳，或双手没有水平伸直，或头部没有平视前方等不正常体态时，就需要对相关部位的舵机，进行校准。机器人标准初始位置如下图所示：



打开工具包文件夹，双击ServoCalibration.exe文件，将会显示出Alpha二代舵机校准工具的操作主界面，如下图所示：



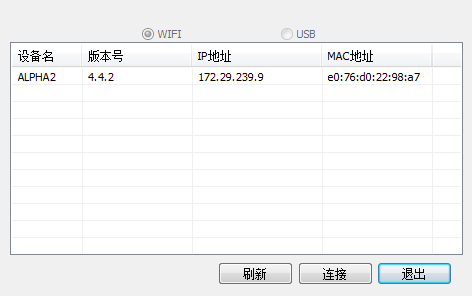
我们首先需要让机器人和校准工具建立连接。校准工具提供了两种连接机器人的方式，USB方式连接和WIFI方式连接，在校准工具主操作界面上，点击连接按钮，将弹出如下对话框：



如果运行校准工具时，机器人已通过USB线正确连接上运行校准工具的电脑，则可以通过点击USB连接按钮，连接机器人，连接成功后，校准工具主操作界面如下图所示：

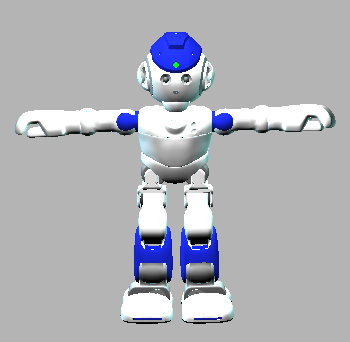


之前未连接机器人时，不可用的按钮将变为可用状态。如果想用WIFI的方式连接机器人，必须先保证机器人处于联网状态，且与运行校准工具的电脑联的是同一个网络，可以使用TotalContrl之类的工具让机器人联网或切换网络，当机器人联网且与操作处于同一个网络时，在校准工具对话框列表中就可以看到该机器人的相关信息，如下图所示：

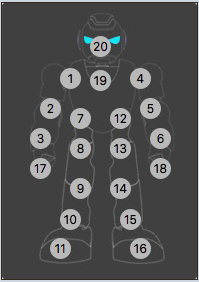


选中要连接机器人所在行，点击连接按钮，即可建立与机器人的连接。

接下来就可以开始舵机校准的工作了，首先点击复位按钮，机器人则会摆出来一个立正站立，且平伸双手的姿势：



此时如果机器人站不住或重心不稳，以及手臂不够水平，或头部不够端正，就可以对相关部位的舵机进行校准了，各部位舵机对应编号见下图：



舵机的编号：



舵机的调整角度显示：



各个舵机标准角度参照值：



各个舵机的校准值：



要校准的舵机选择区域：



加大角度调整：



减少角度调整：



开始校准：找到需要校准的舵机，点击增加或减少角度按钮，机器人相对应的舵机会有转动变化，依此将所有需要校准的舵机进行调整，直到机器人呈现出标准的立正、平伸手臂、头部端正即可，这时即可点击校准按钮，将调整好的校准值保存至舵机，至此就完成了这台机器人的舵机校准了。