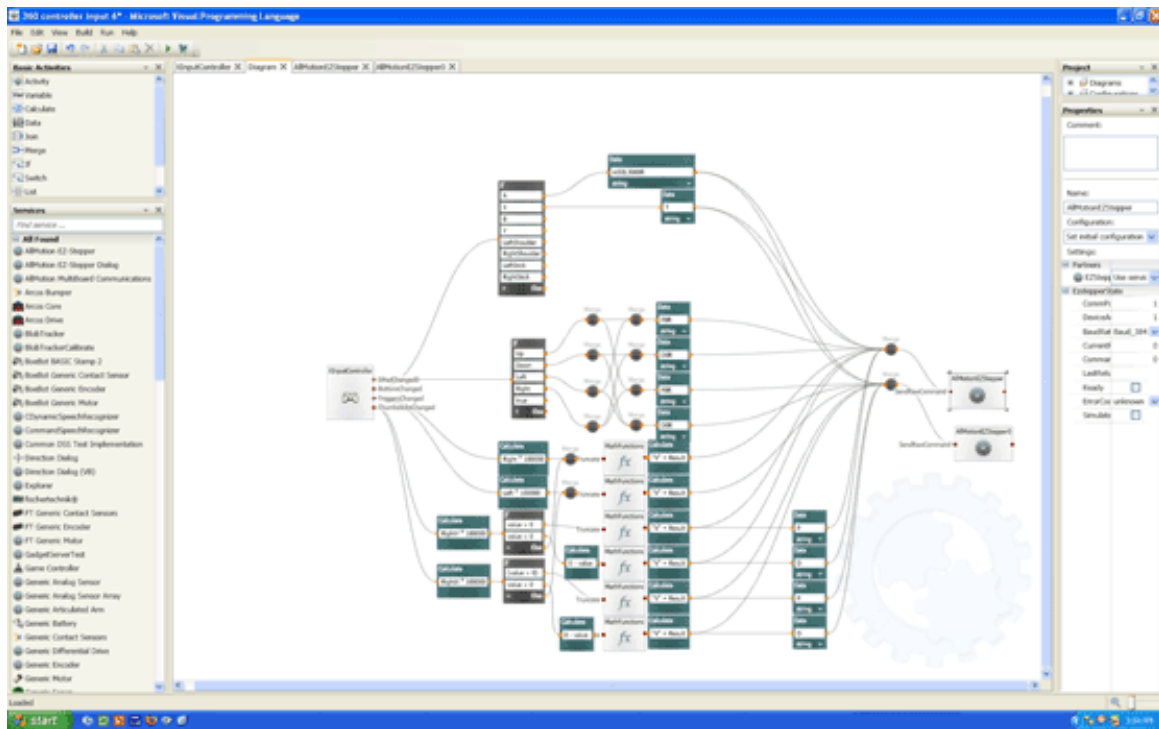


MSRS

支持Microsoft®Robotics Studio®

AllMotion宣布发布他们的Microsoft®Robotics Studio®(MSRS)服务。MSRS使用“服务”来允许Robotics Studio®与外界交流。AllMotion服务允许MSRS用户控制EZSteppers和EZServos。



Microsoft®Robotics Studio®屏幕截图

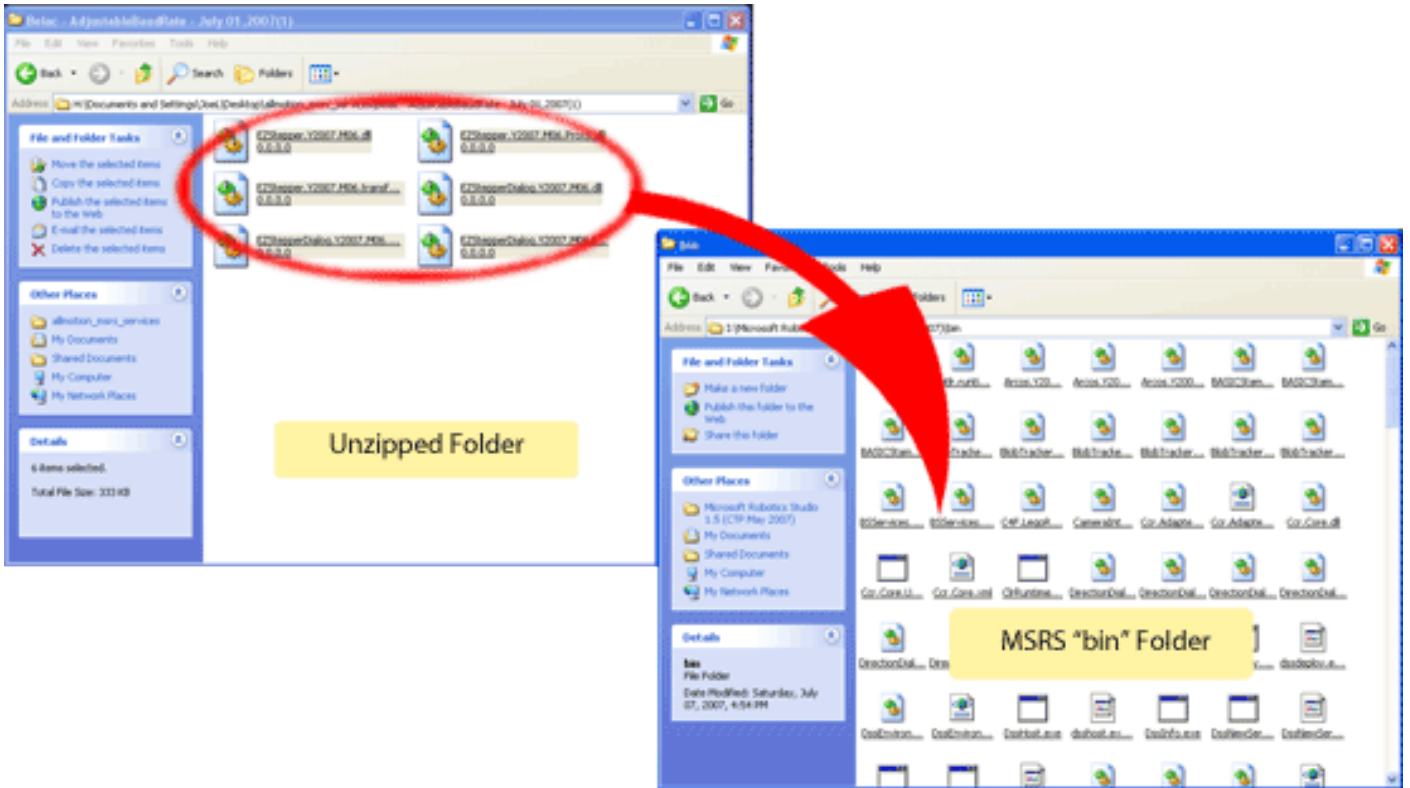
描述

AllMotion软件“服务”处理pc机和运动控制器之间的低层通信。可视化的编程界面(如上所示)允许用户通过将不同的功能块“连接”在一起快速创建高级的控制程序。在上面显示的示例中，XBOX控制器服务位于图的左侧。各种输出(从操纵杆、按钮等)被“连接”到决策功能块，导致各种命令被生成并发送到图右侧的AllMotion MSRS服务。

简单设置

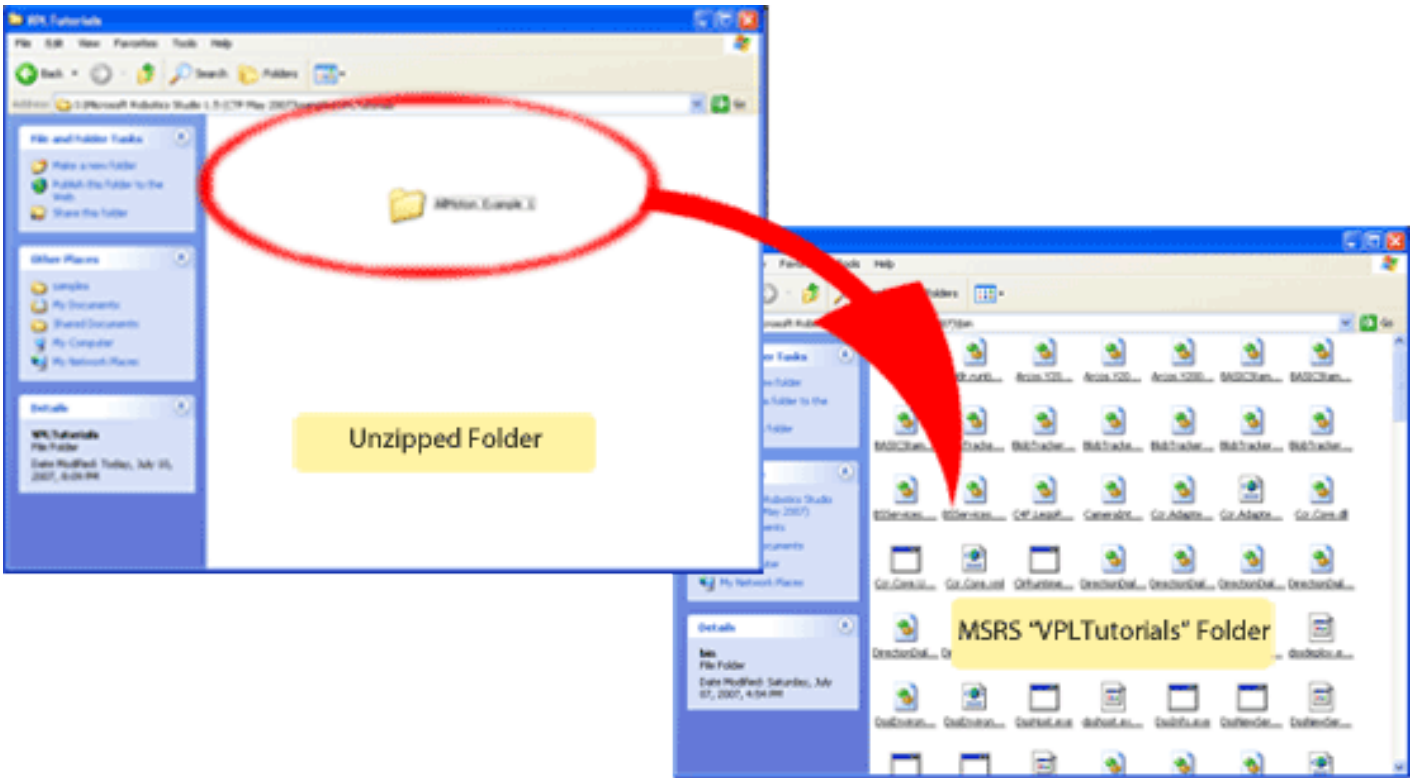
开始使用MSRS

- . 下载并安装Microsoft®Robotics Studio®
- . 下载AllMotion MSRS服务
- . 解压AllMotion MSRS Services文件，并将这6个文件复制到MSRS "bin"文件夹(如下所示)

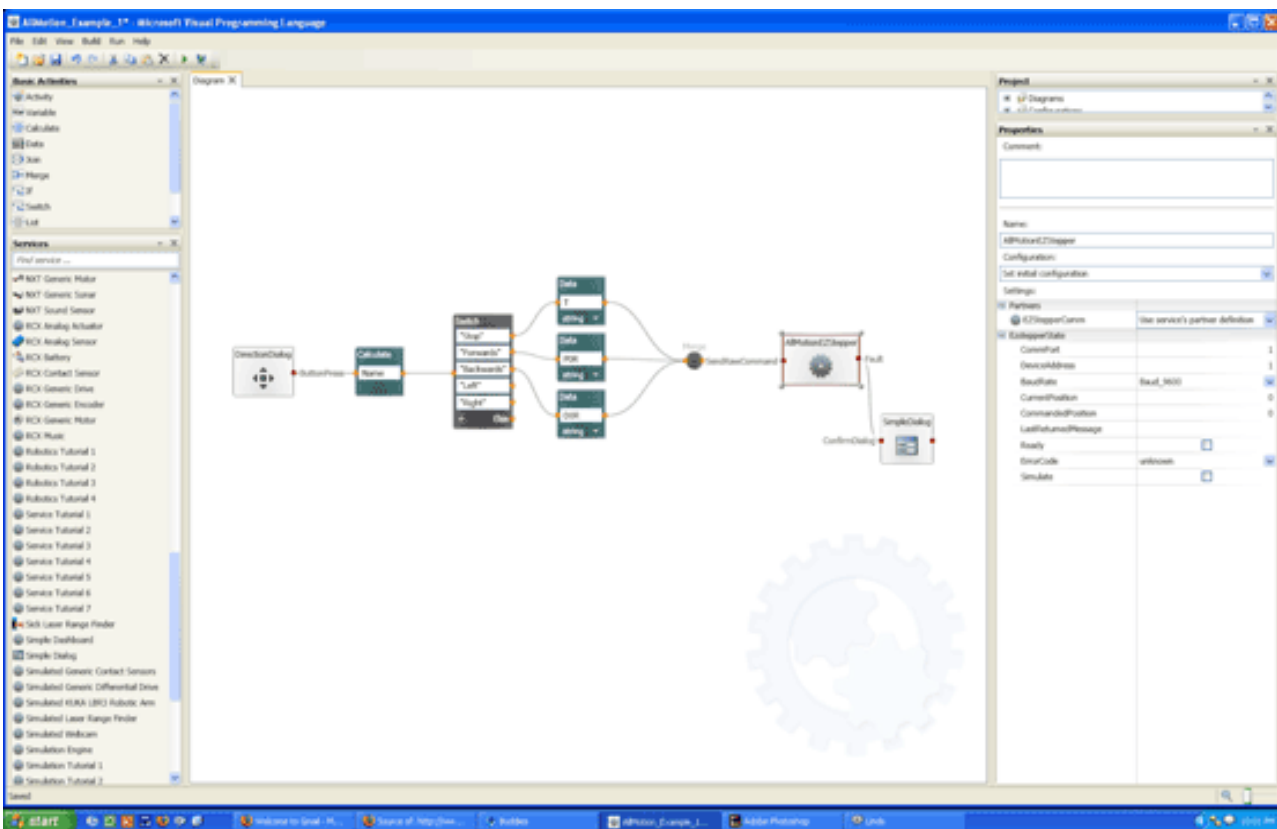


下载AllMotion MSRS 示例#1

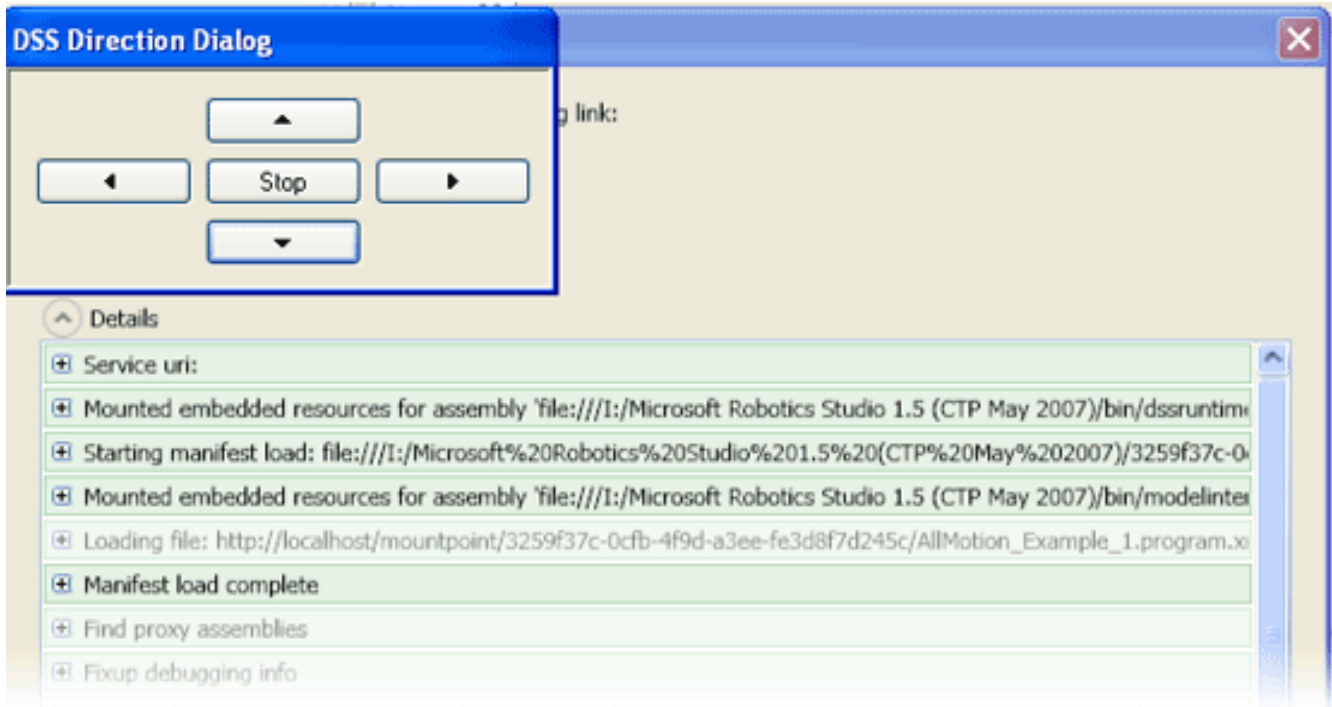
解压AllMotion 示例 #1，并将文件夹复制到MSRS "VPLTutorials"文件夹(C:\Microsoft Robotics Studio 15(CTP May 2007)\samples\VPLTutorials) *您的文件路径可能和此不同



. 启动Microsoft®Robotics Studio®
 . 打开拷贝到“vpl tutorial”(C:\Microsoft Robotics Studio 15 (CTP May 2007)\samples\VPLTutorials\AllMotion_Example_1)文件夹中的AllMotion MSRS Example, 如下图所示



. 右键单击AllMotion EZStepper服务块，将COM端口设置为EZStepper或EZServo连接的端口。请确认设备上的通道与EZStepper或EZServo的通道匹配



. 单击RUN按钮，示例将被编译
单击弹出界面中的一个命令按钮，您的EZStepper或EZServo将按数据窗口中显示的步数驱动电机。
您可以在我们的网站上找到更多的示例

示例

- 示例 1 控制EZStepper或EZServo与屏幕上的控制按钮
- 示例 2 在示例1中添加速度控制
- 示例 3 使用xbox360控制器控制两个电机的速度和方向。