

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



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"在一起来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"vpltutorial"(C:\Microsoft Robotics Studio 15 (CTP May 2007)\samples\VPLTutorials\AllMotioin_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

DSS Direction Dialog	×
Stop	g link:
Details	
Service uri:	
Mounted embedded resources for assembly 'file:///I:/Microsoft Robotics Studio 1.5 (CTP May 2007)/bin/dssruntime	
€ Starting manifest load: file:///I:/Microsoft%20Robotics%20Studio%201.5%20(CTP%20May%202007)/3259f37c-0	
Mounted embedded resources for assembly 'file:///I:/Microsoft Robotics Studio 1.5 (CTP May 2007)/bin/modelinter	
Loading file: http://localhost/mountpoint/3259f37c-0cfb-4f9d-a3ee-fe3d8f7d245c/AllMotion_Example_1.program.xt	
 Manifest load complete 	
Find proxy assemblies	
Fixup debugging info	

.单击RUN按钮,示例将被编译 单机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. 你可以在我们的网站上找到更多的示例



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。