

RoBo Pro 软件介绍

目的:

大多数应用软件使用图形用户界面 (GUI),因此熟悉 GUI 将帮助你找到所需的工具,从而更轻松地学习软件。RoBo Pro 软件的人机界面设计花费了大量的时间和精力,目的是帮助你与软件环境进行交互,使软件易于使用。

设备:

计算机软件 RoBo Pro

过程:

确保你的计算机上安装了 RoBo Pro 软件。打开软件并使屏幕最大化。你的屏幕应该 看起来如下图所示 ,其中包括四个区域:菜单栏,工具栏,程序模块窗口和编程窗口。

菜单栏	3			9
	(†)	tain program	Concribe Pause Scep 200m out	200m m
		unction Symbol Panel TXT/TX Display Camera Properties Description		
	11 200			
	Υ I	编程模块栏		
	15 🗑	潮性风火化		
				A 4 4 4
	/M1 14 /			
	/ V-1 *200* /			
	/aus @ de /			
	V-8 D-0			
			编程窗口	
	/ F 11 🐲/			

在开始编写程序之前,你需要设置好编程环境(environment)。由于使用的是TXT控制器,因此菜单栏中的环境选项必须勾选 "TX/TXT Controllor"。(注,如果环境设置的与实际调试的控制器类型不同,那么程序运行可能会出现问题。)



从菜单栏中选择级别(level)下拉菜单。将选项设置为1级:初学者。



之后点击菜单中的文件(file)下拉菜单并选择新建(new)或者选择工具栏中的新建。



这将打开程序窗口,现在可以准备好写你的第一个程序了。

在编程模块栏中,左键单击并并按住"开始(start)"模块并将其拖拽到程序窗口,然 后释放左侧按钮。



在程序编辑窗口中你将看到"开始(start)"模块。



使用相同的方法将"停止(stop)"和"时间延迟(Time delay)"模块放置在编辑窗口中。



为了使你的程序能够运行需要将模块连接起来。我们用称为程序流程线的蓝色线段来 连接模块。流程线最后有一个箭头来指示程序的流向。注意"开始(start)"模块只有一 个流程线出口,"停止(stop)"模块只有一个流程线入口。在开始模块或停止模块之外不允 许有未接线的模块存在(这种情况下,运行程序时会报错)。移动鼠标悬停在流程线出口与 模块的相交位置,此时你会看到带有十字的手图标。



在此位置单击鼠标左键后释放 (建立第一个锚点)。之后移动鼠标,带有箭头的流程线 将追随你的鼠标进行移动。



你可以在编程窗口中的任何位置点击鼠标左键,然后流程线箭头会在你指定的位置建立 锚点,然后你继续拖动鼠标,流程线会继续跟着鼠标延伸。请进行几次练习以熟悉使用鼠标 绘制流程线的操作。



点击键盘上的退出(ESC)按钮,退出鼠标牵引状态,此时,以绘制的程序流程线将保留在编辑窗口中。

现在将鼠标悬停在流程线上并单击鼠标左键。 被选中的流程线将显示为红色。 一旦它 是红色的,你可以点击键盘的删除键 (delete),流程线将消失。



左键单击并按住"时间延迟(time delay)"模块,你将能够将其拖动到编辑窗口中的任何位置,这里我们将其放置在"开始(start)"模块的下方。



在"开始(start)"模块到"时间延迟(time delay)"模块之间绘制一条流程线。 点击"开始(start)"模块的流程线出口,将鼠标移动到"时间延迟(time delay)"模块的流程线入口上,然后再次点击左键,两个模块就通过流程线建立了连接。



现在选择"停止(stop)"模块。将其拖动到接近"时间延迟(time delay)"模块的流程线出口附近时。你会看到一根流程线自动出现了。



放开模块,程序现在应该看起来如下图所示。



现在可以点击任何模块,并在编辑窗口中移动它们,直到你感觉模块和流程线的摆放位置看起来规整舒适为止。

接下来我们将编辑"时间延迟 (time delay)"模块,更改它等待的时间。

右键单击"时间延迟(time delay)"模块。 你会看到弹出的属性设置面板。 在时间 文字框中输入 10。



完成后,请选择确定关闭窗口。这时你会发现"时间延迟(time delay)"模块上的文字显示发生了改变,表示它将等待10秒钟。



进行程序注释是一个好习惯。虽然这个程序很简单,但开始良好的习惯永远不嫌太早。 从程序模块窗口中选择文本工具(text)。



现在点击"开始 (start)"模块的右侧。你会看到一个小方块出现, 现在开始打字。



继续在你的程序上对其他模块进行文字描述。



现在是测试第一个程序的时候了。选择工具栏上的 COM / USB 图标。这将打开"接口/端口"对话框。选择仿真 (simulation) 单选按钮 , 之后点击 ok 键。

Download Environ.	COM USB COM B Test Continue
De Port COM1 COM2 COM3 COM4 USB/Bluetoo Simulation	Interface ROBO TX Controller ROBO Interface Intelligent Interface th
ОК	Cancel

找到并点击工具栏上的程序运行按钮。

