

目录

第 1 章 概述.....	2
1.1 文档用途.....	2
1.2 开发的背景.....	2
1.3 本手册包含的内容.....	2
1.4 本手册面向的读者.....	2
第 2 章 硬件连接.....	3
2.1 打印机线.....	3
2.2 采集板.....	3
2.3 硬件连接.....	3
第 3 章 动作采集系统驱动、插件安装.....	5
3.1 驱动安装.....	5
3.2 安装插件.....	6
第 4 章 动作采集系统软件.....	10
4.1 动作采集系统软件.....	10
第 5 章 采集数据.....	11
5.1 选择影片.....	11
5.2 配置参数.....	11
5.3 采集数据.....	12

第1章 概述

1.1 文档用途

本用户手册的编写是为了帮助用户提高效率，掌握使用方法。

1.2 开发的背景

本文档是针对平台控制板 RS-232 与 PC 之间的三/六自由度参数通讯。通过接收上位机的三/六自由度姿态数据进行相应的数学运算，进而计算出三/六只缸的伸长量，借助上、下平台及六只万向铰链、六只缸的伸缩运动，完成上平台在空间六个自由度的运动，从而可以模拟出各种空间的运动姿态。

1.3 本手册包含的内容

本手册主要内容是通过欧拉角参数的设置模拟平台的运动轨迹。

1.4 本手册面向的读者

本手册主要针对使用本系统的用户而设计的帮助文档。

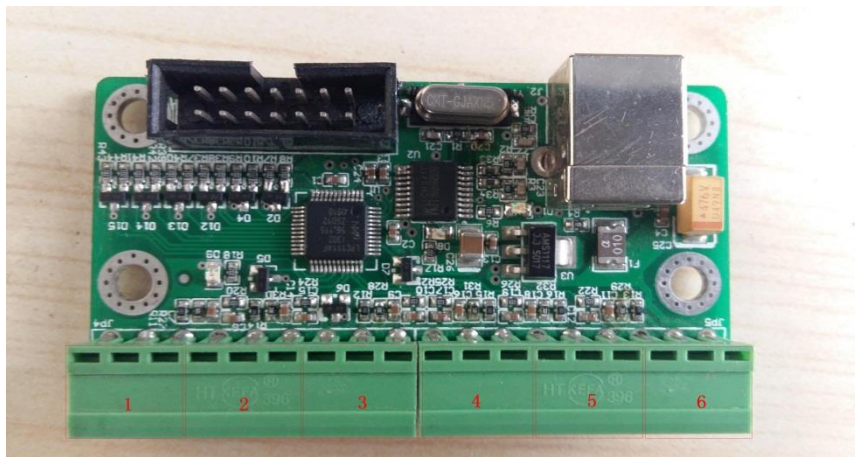
第2章 硬件连接

2.1 打印机线

打印机线 USB 公口（A 型插口）端连接电脑，USB 公口（B 型）连接采集板；

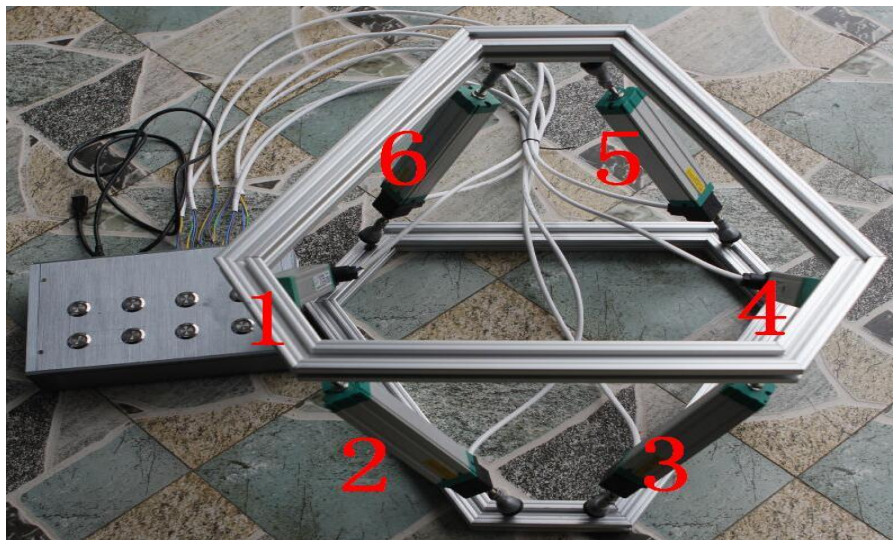
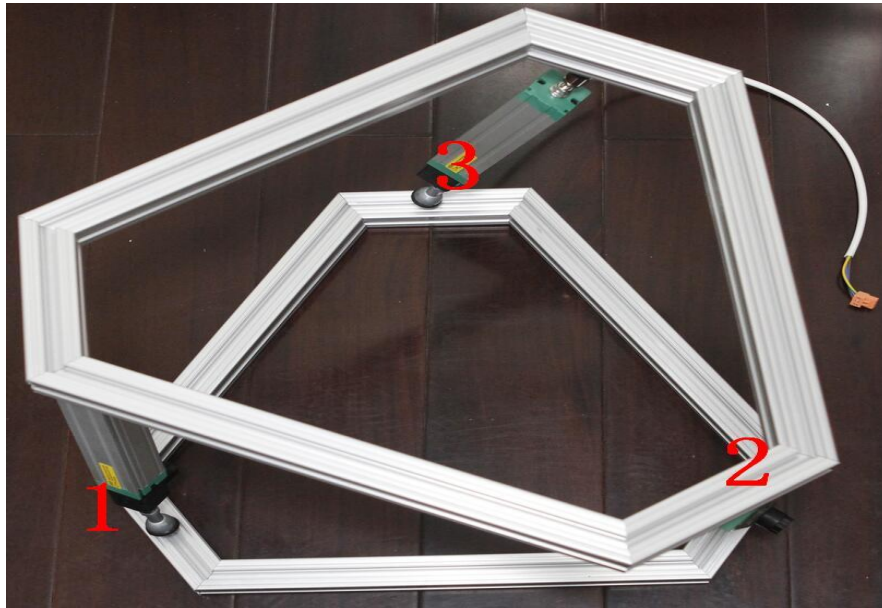


2.2 采集板



2.3 硬件连接


采集板和采集器按照上图序号连接。采集动作时，三自由度采集器 3 号电子尺在前；六自由度采集器 6、5 号电子尺在前。



第3章 动作采集系统驱动、插件安装

3.1 驱动安装

3.1.1 解压动作采集软件安装包，打开动作采集软件文件夹里的第一个文件夹，

先安装文件夹，双击打开文件  CH341SER.EXE ;


3.1.2 根据提示安装；



3.1.3 点击安装即可安装成功，安装完成后点击确定。



3.2 安装插件

3.2.1 打开第二个文件夹，在安装文件夹。双击打开文件  ；

3.2.2 双击打开出现如下安装界面，根据提示进行安装，点击下一步；



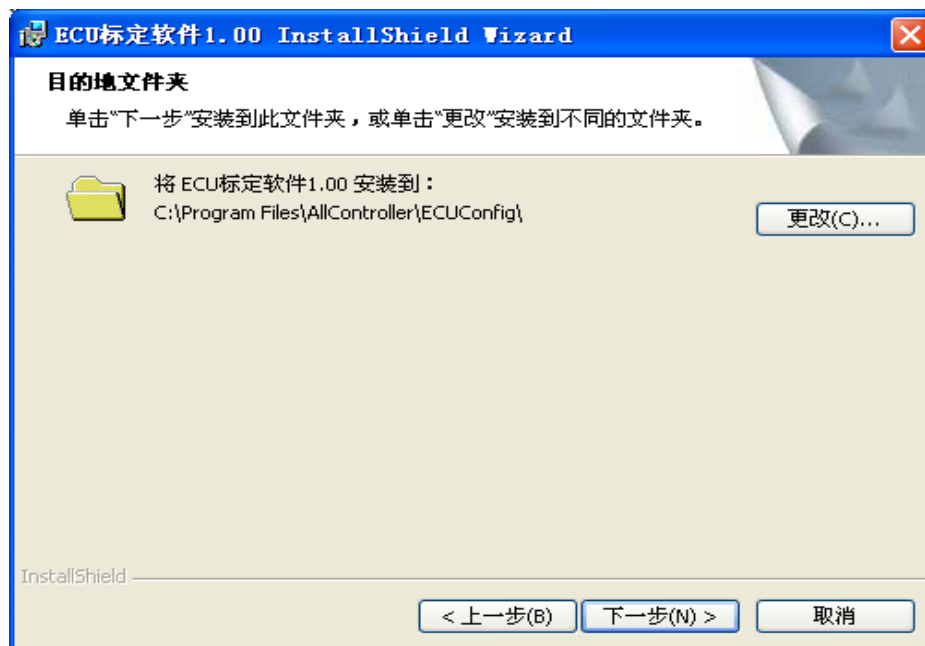
3.2.3 选择我接收该许可证协议中的条款，然后点击下一步；



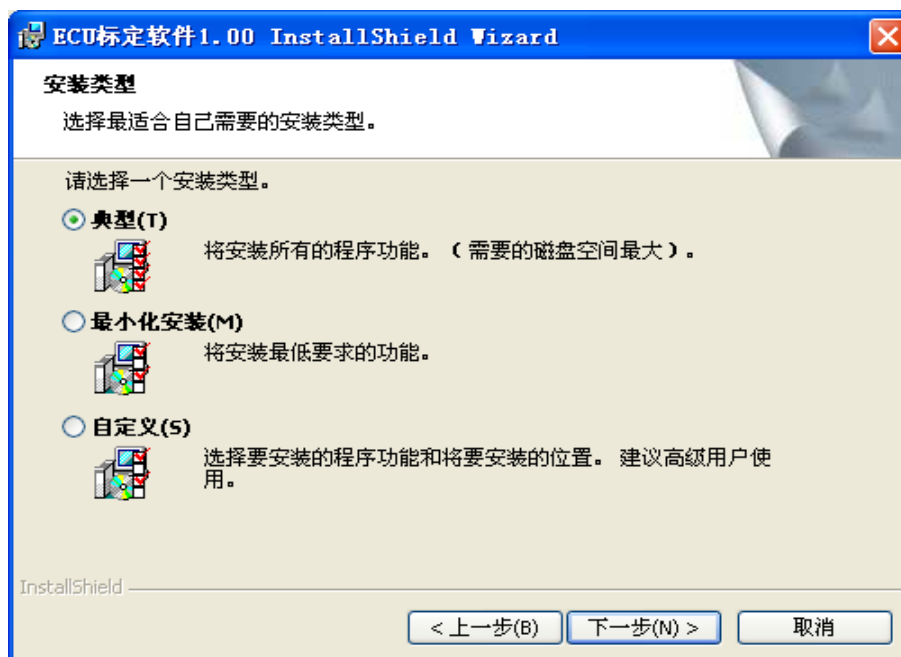
3.2.4 默认选择，点击下一步；



3.2.5 更改安装位置后点击下一步（选择自己的位置）；



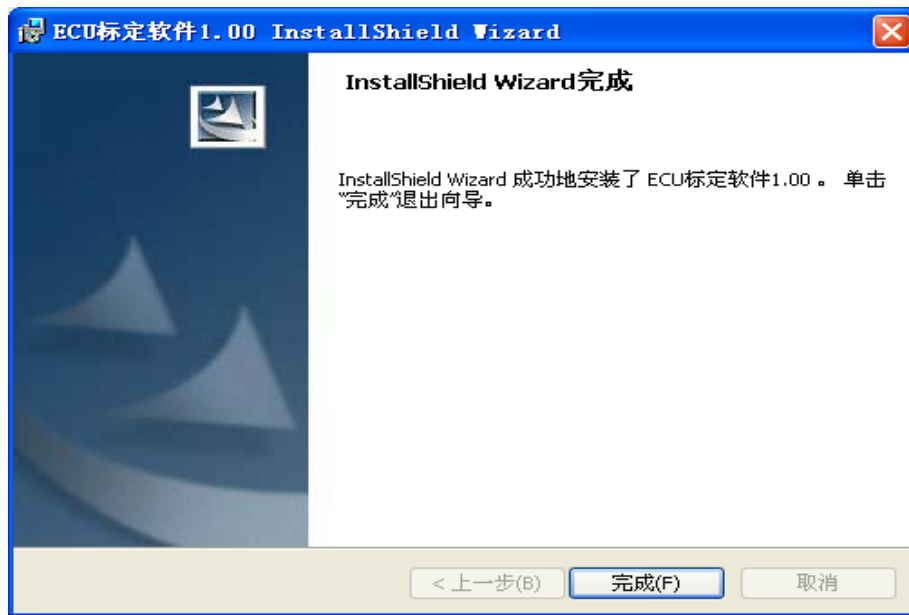
3.2.6 选择典型安装即可；



3.2.7 弹出一个已做好的安装程序的准备界面；



3.2.8 点击下一步，安装成功；



第4章 动作采集系统软件

4.1 动作采集系统软件

4.1.1 打开第三个文件夹，双击点开可执行文件  ADAC-q103_2013-06-21_增加保定B.exe ;

4.1.2 弹出如下窗口；

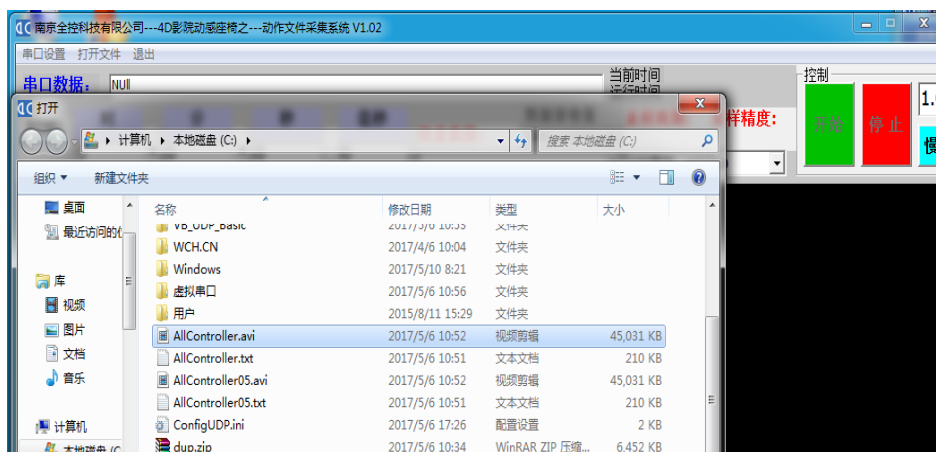


4.1.3 选择左上角的动作采集，点击 4D 气缸位置采集（如果报错 339，丢失 Comdlg32.ocx 文件，请参照第四个文件夹），出现如下界面；



第5章 采集数据

5.1 选择影片



5.2 配置参数

配置用途选择、采样周期、采样精度等参数。

用途选择里选择 6 自由度数据采集/8 特效，采样周期选择 100ms（这个根据客户自己的需求选择），采样精度选择程序自动（如果是液压平台，采样精度需要选择 60）。

