

使用方法

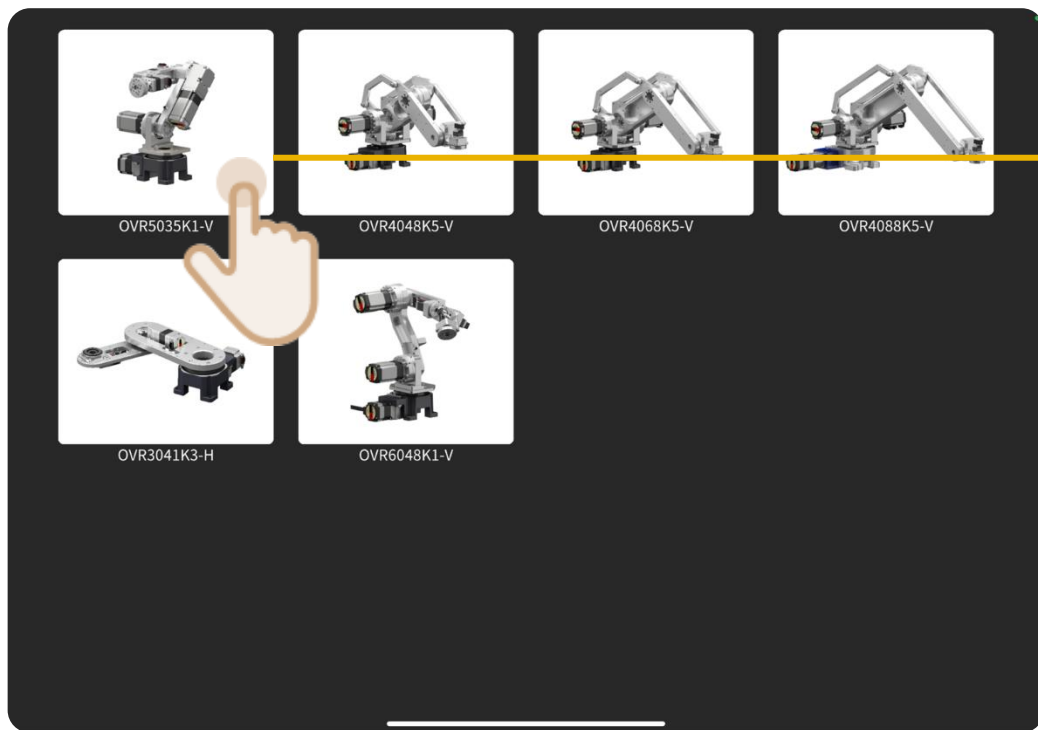
MRC Reality

- iOS -

- 此应用程序的模拟并不保证机器人的实际设计、尺寸、可动范围等。
- 实际安装机器人时，请查看产品页面上的规格。
<https://www.orientalmotor.com.cn/products/ovr>
- 使用此应用程序时，请充分留意周围情况以保证使用安全。

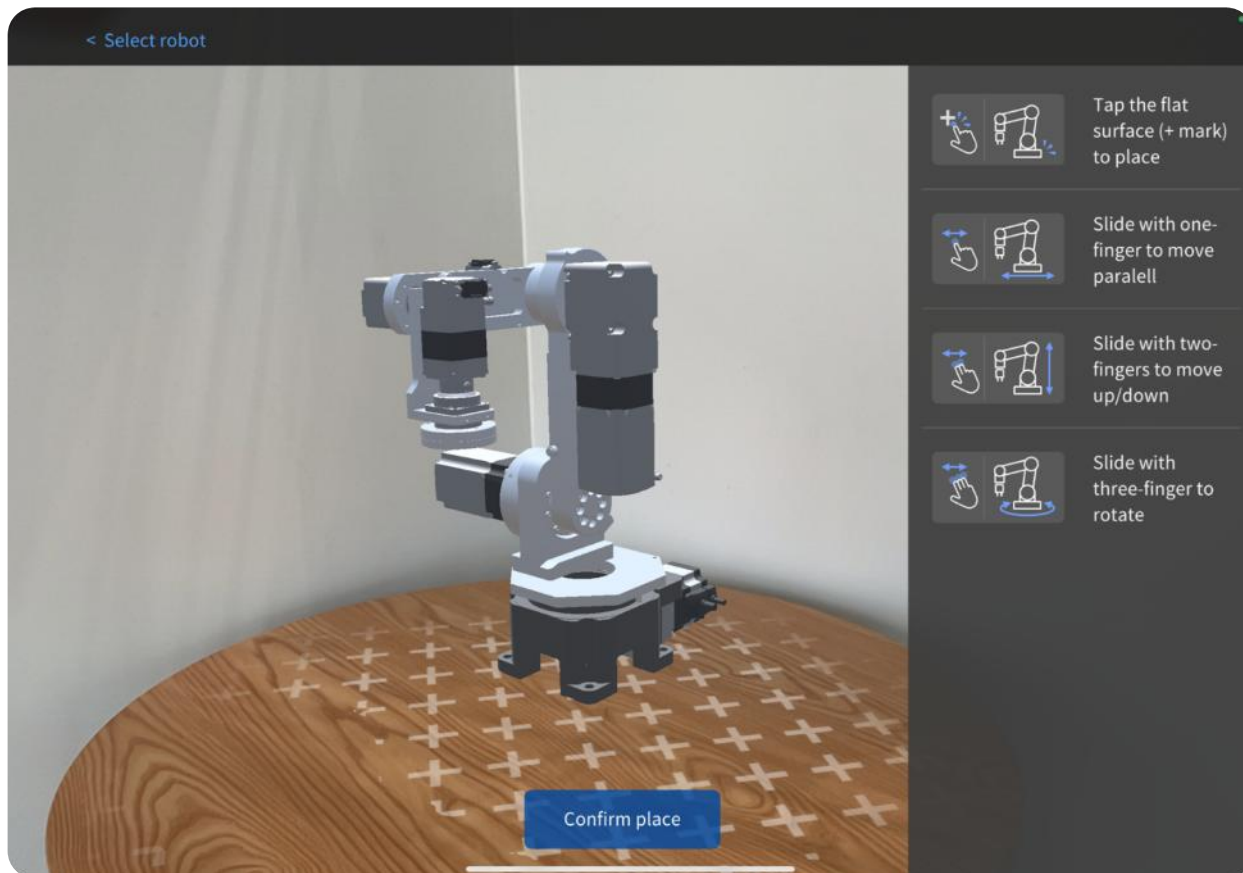
使用方法

■ 机器人选择 选择要在AR中显示的机器人



使用方法

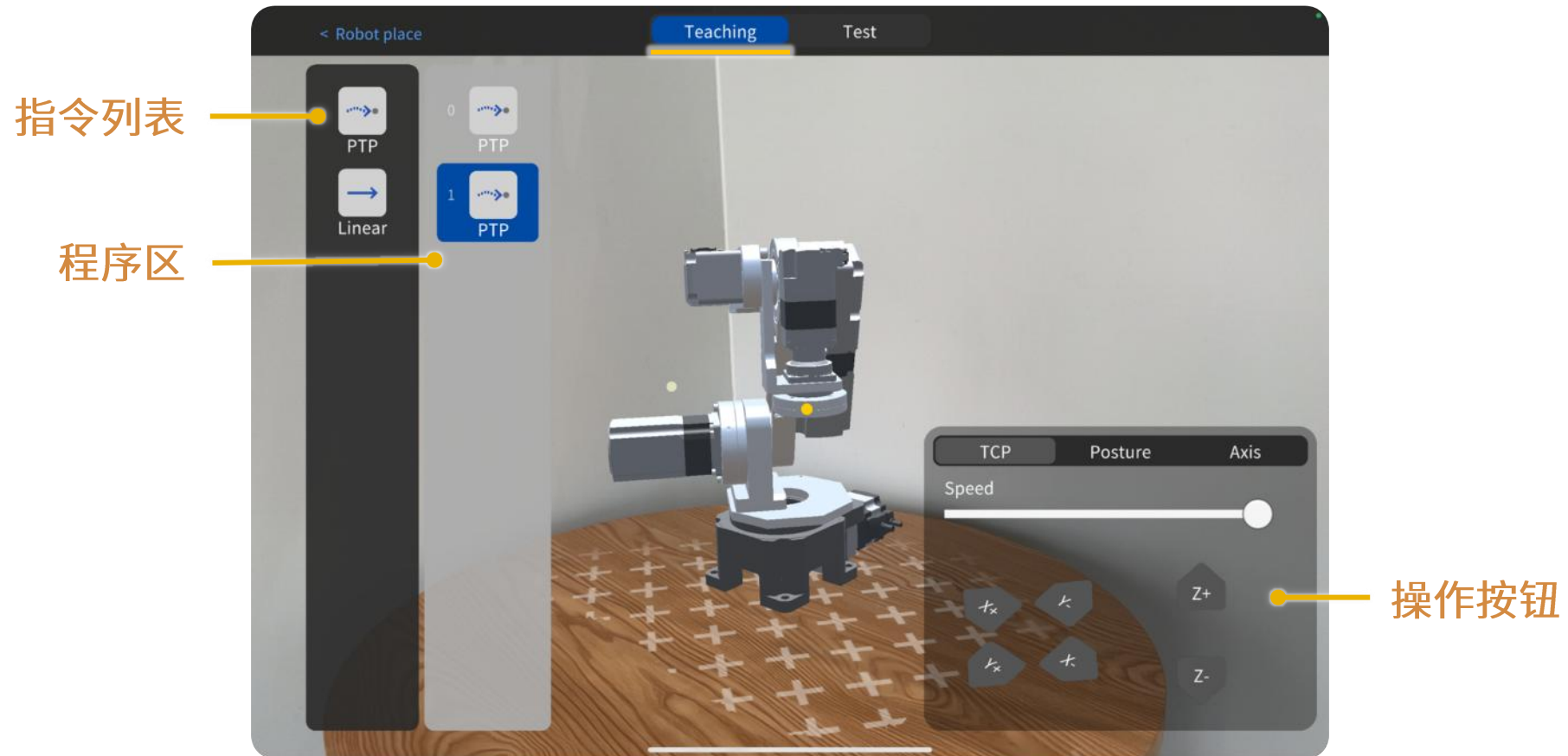
■ 机器人放置 将机器人放置在平面上



1. 将Device的摄像头对准平面，然后慢慢移动，直到出现+号。
2. 当+号出现时，点击它，机器人就会出现在该位置。
3. 按屏幕右侧的说明调整位置。
4. 点击“位置确定”按钮。

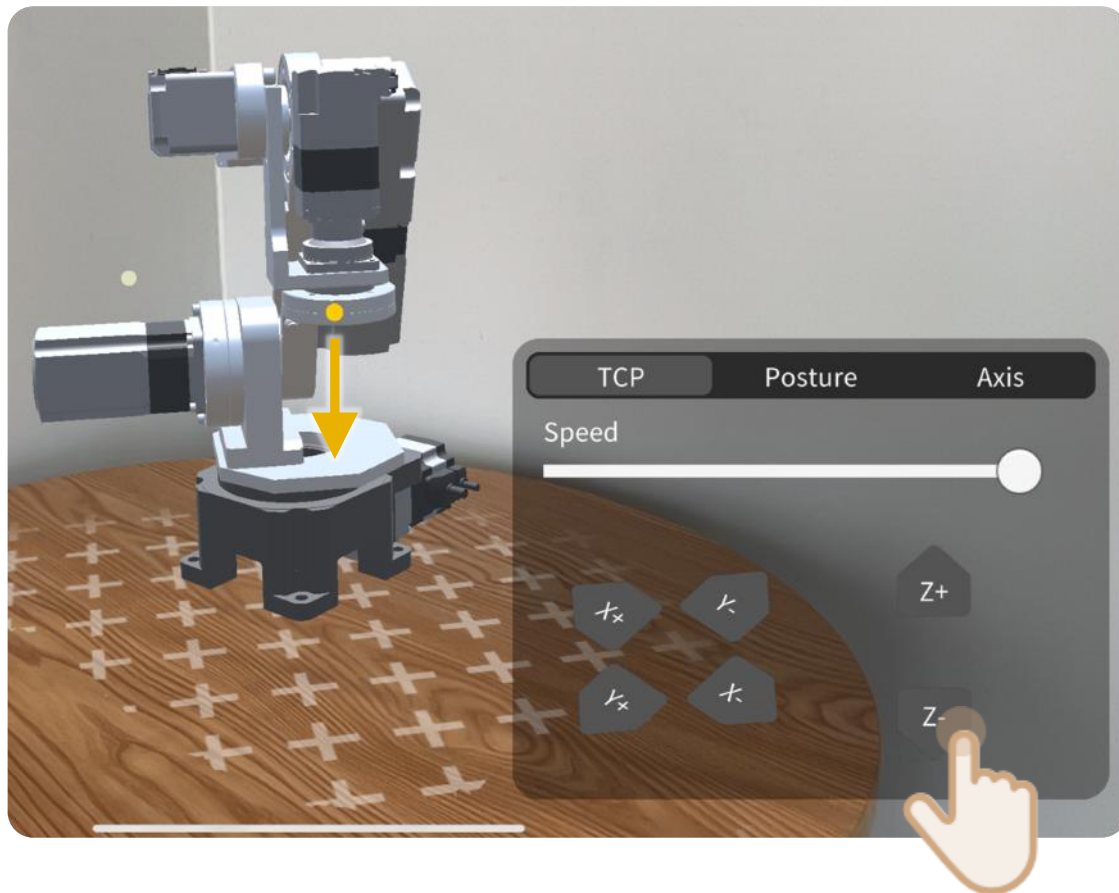
使用方法

■ 示教 操作机器人并创建程序（动作）



使用方法

■ 示教 操作机器人并创建程序（动作）

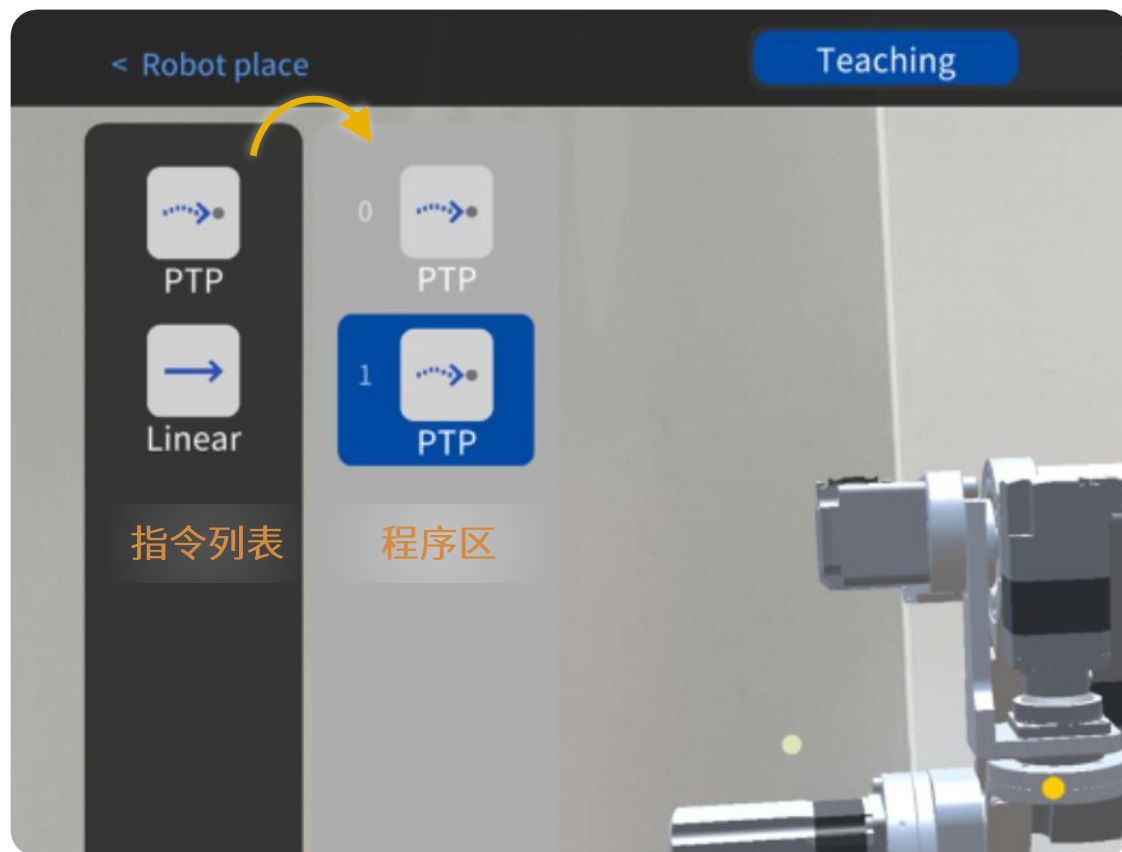


机器人操作

按住操作按钮
机器人将沿该方向移动。

使用方法

■ 示教 操作机器人并创建程序（动作）



程序创建(编程)

将指令列表中的指令添加到程序区以创建动作。

指令添加方法：

1. 操作机器人直至想要登录的位置
2. 添加将其移动到该位置的指令
双击图标 → 添加到底部
拖放图标 → 添加到任意位置

指令：

PtoP: 移动使每个电机的移动量最小

直线: 使机器人前端(TCP)沿直线轨迹移动。

使用方法

补充：程序编辑



长按指令图标使其可拖动。

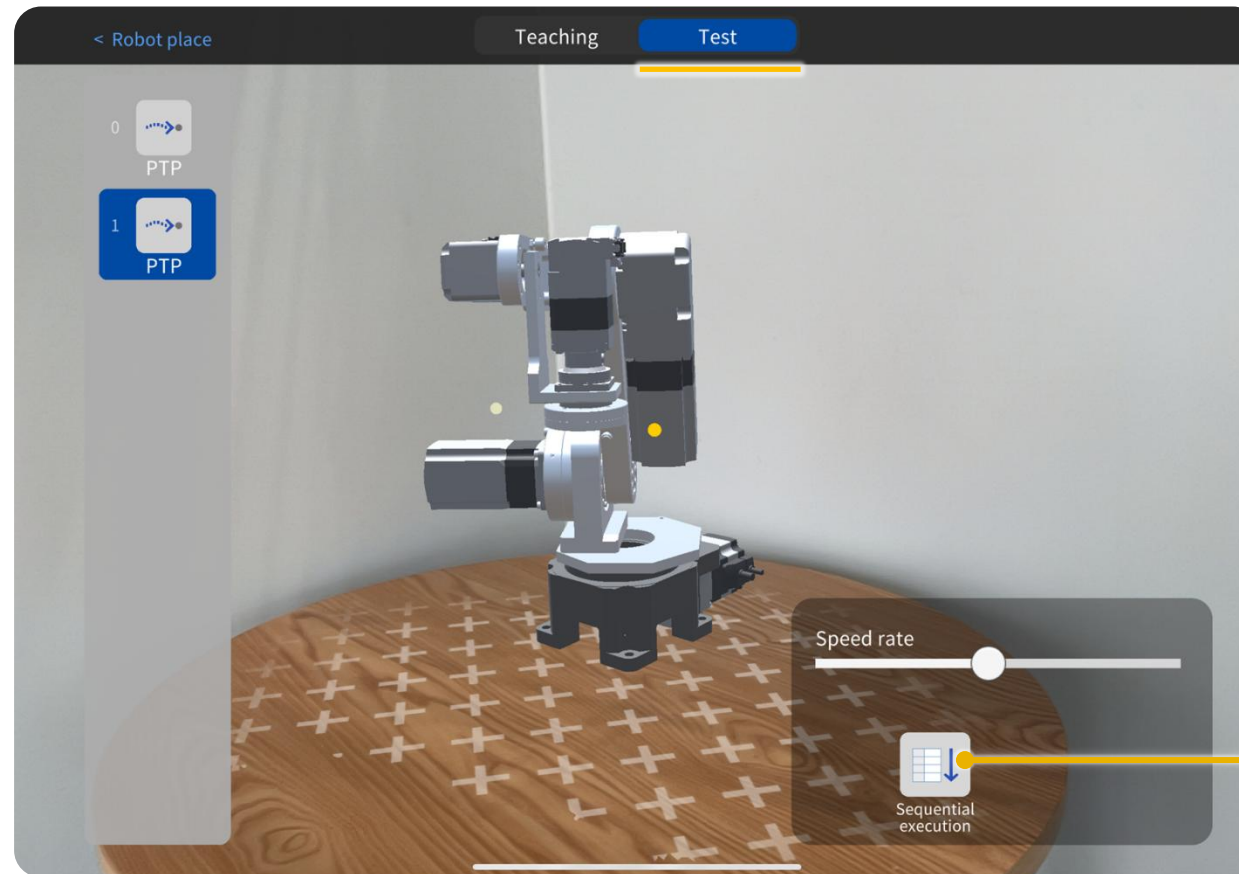


可通过在程序区内拖放来更改顺序。

将其拖放到Delete区将删除该指令。

使用方法

■ 测试 执行创建的程序(动作)

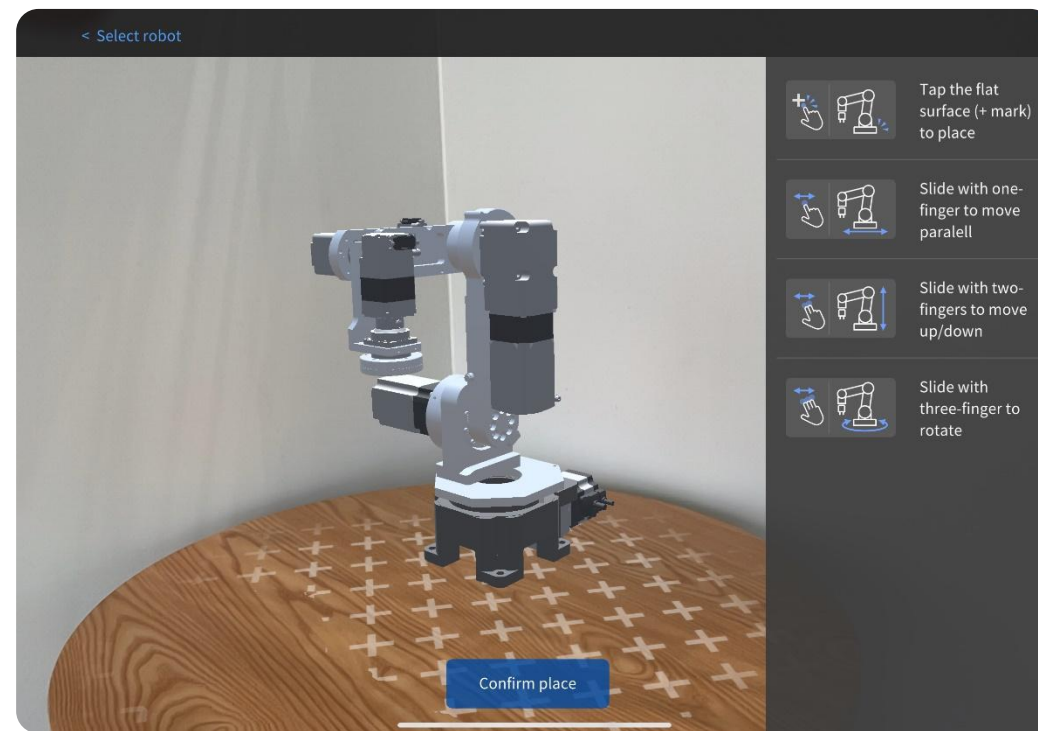
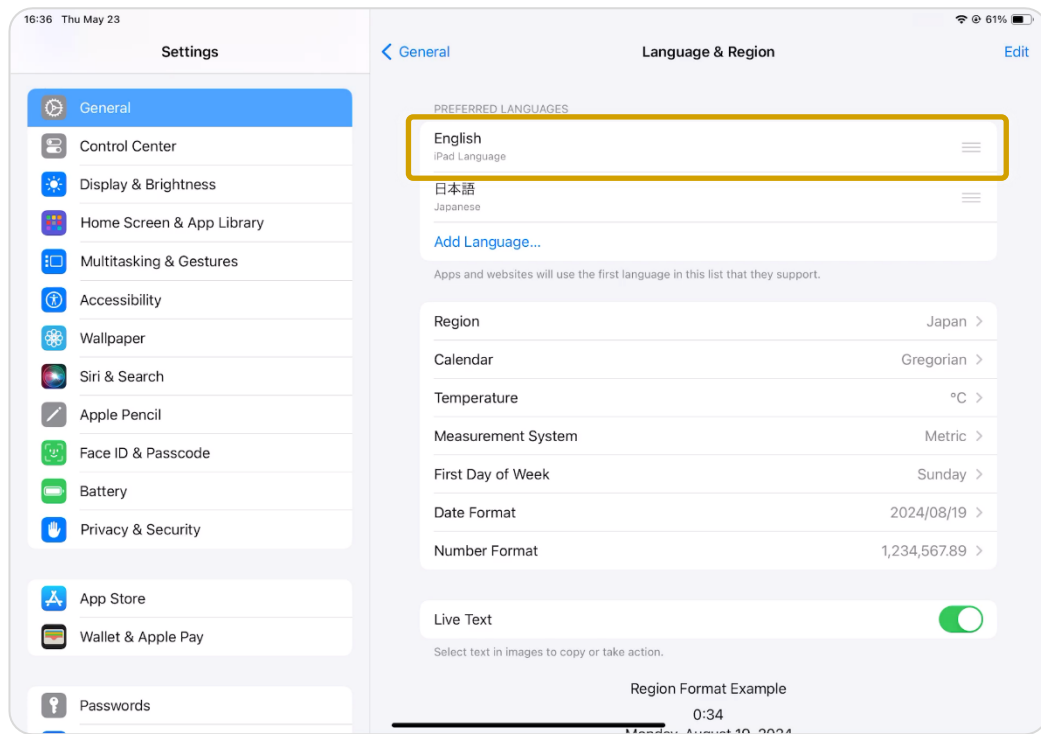


连续执行按钮

按住按钮时从顶部指令执行。

使用方法

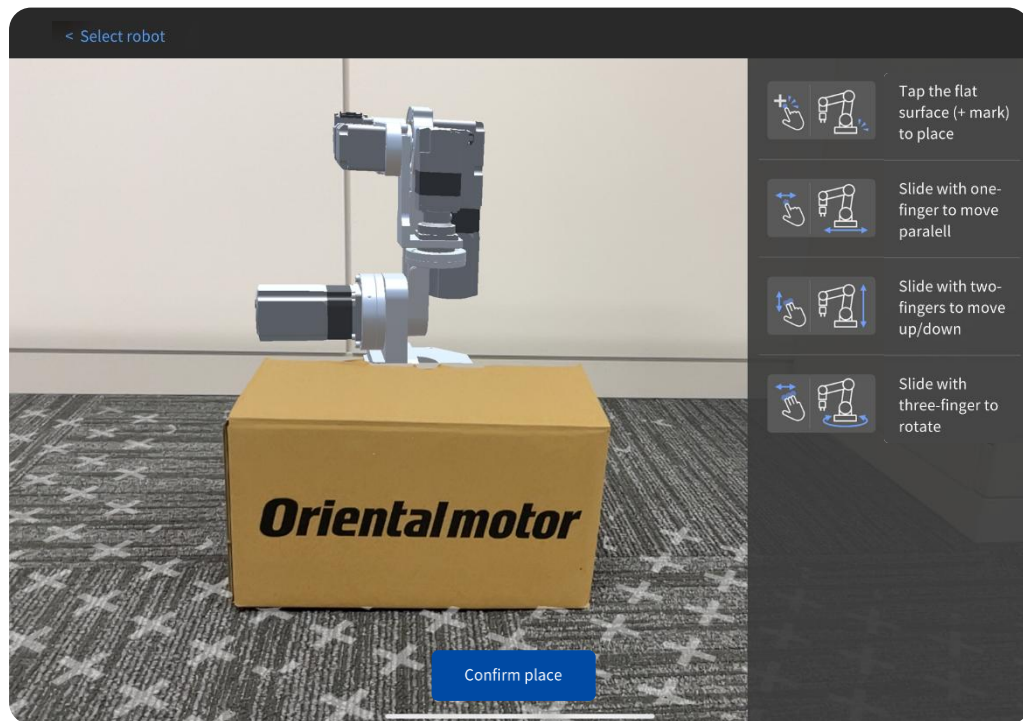
语言转换 (日语／英语)



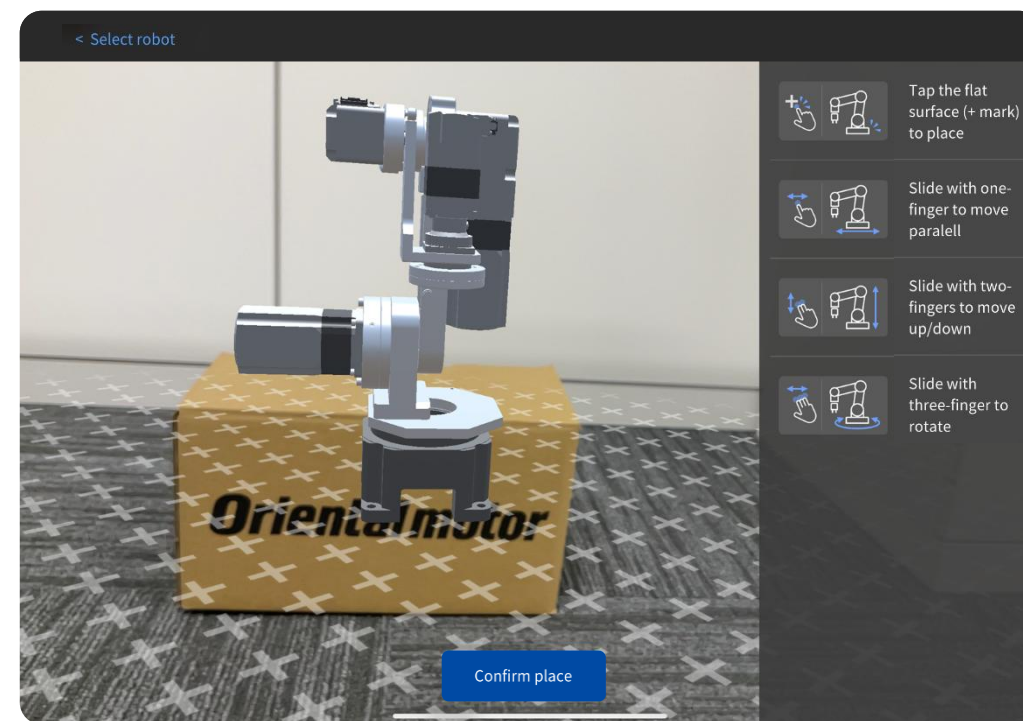
应用软件的语言根据“设置”进行转换。

除了日语以外，全都是英语。

与实物的位置关系



iPad Pro



iPad Air

无论iPhone还是iPad,Pro系列都能准确地表现出与实物之间的纵向位置关系。

此外，Pro系列的平面检测精度也更高。