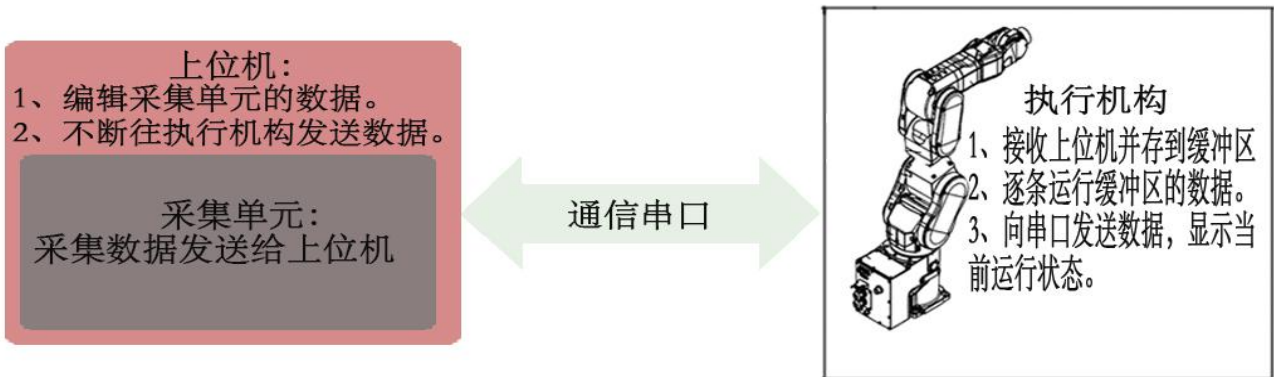


机器人实时跟随案例说明

一、达到效果：从机实时跟随主机运动。

二、机器人跟随控制流程：



三、机器人控制指令及步骤说明：

指令：

(十六进制的19)：暂停

(十六进制的13)：继续(当前指令开始继续)

(十六进制的10)：退出跟随

G15 EXIT FOLLOW：退出跟随

G15 NEXT FOLLOW：继续跟随(下一条指令开始继续)

G15 STOP FOLLOW：暂停跟随

G15 FREE FOLLOW T=AAA FLAG=B:当机器人控制缓存区没有数据，每AAA毫秒，往串口发送BBB数据。B是单个字符，字符范围十六进制的01到FF。

注：(十六进制的14+)一条字符串指令是立即执行指令，例如“(十六进制的14)G07 VP=50(回车换行)”

步骤:

步骤1, 开机, 获取电机位置, 如发送十六进制的12进到获取电机位置模式, 再回到空模式

步骤2, 发送十六进制的14进到示教模式, 等待5毫秒

步骤3, 发送"G15 FOLLOW(加回车换行符)"

步骤4, 发送多条指令(跳转、调用指令除外), 每条指令需加回车换行符

步骤5, 发送结束多条指令"G15 FREE FOLLOW T=1400 FLAG=f(加回车换行符)", (f是单个字符, 字符范围十六进制的01到FF)

步骤6, 等收到f, 重新回到步骤3;

例如, 在示教模式

```
G15 FOLLOW
```

```
G06 T=700
```

```
G00 J1=0 J2=0 J3=0 J4=0 J5=0 J6=0
```

```
G00 J1=10 J2=0 J3=-20 J4=0 J5=-10 J6=0
```

```
G00 J1=-10 J2=0 J3=-40 J4=0 J5=-5 J6=0
```

```
G15 FREE FOLLOW T=1400 FLAG=|
```

等到收到"|"

```
G15 FOLLOW
```

```
G10 X=300 Y=200 Z=280 A=0 B=180 C=0 D=0
```

```
G10 X=300 Y=200 Z=220
```

```
G06 O=P2.1
```

G06 T=200

G10 X=300 Y=200 Z=280

G15 FREE FOLLOW T=1400 FLAG=|

等到收到|”

G15 FOLLOW

G10 X=310 Y=-220 Z=280 A=0 B=180 C=0 D=0

G10 X=310 Y=-220 Z=220

G06 O=P2.0

G06 T=200

G10 X=310 Y=-220 Z=280

G15 FREE FOLLOW T=1400 FLAG=|

等到收到|”

.....