

编程机器人核心套装 X6210 使用说明

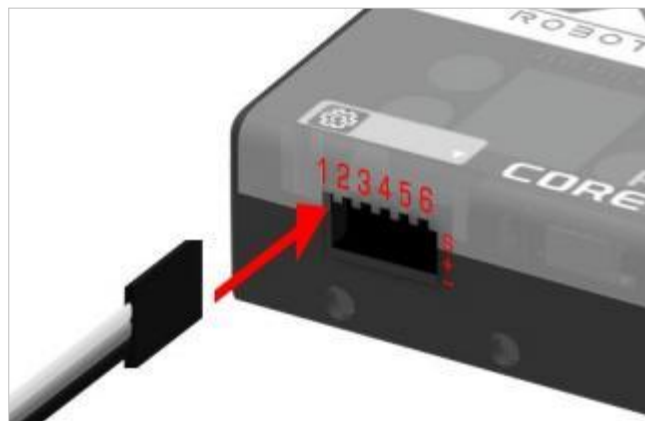
X 系列主控器端口功能



端口		说明
1	传感器接口	A~F 接口，可连接一个或多个传感器
2	串口接口	可连接一个或两个串口扩展设备
3	电脑接口	USB 扁口用于下载编写的程序，USB 方口用于刷新固件
4	指示灯：可编程灯	可通过程序控制此灯状态
5	指示灯：电量指示灯	显示接入的电池电量高低
6	指示灯：电源指示灯	显示电源开关状态
7	电池接口	可连接锂电池
8	电源开关	打开或关闭控制器电源
9	电机接口	1~6 号接口，可连接一个或多个直流电机
10	接收器接口	可连接遥控接收器
11	蜂鸣器	可通过编写的程序控制发声

4 电机接口使用方法

电机插头线序对应的插线方向，及电机端口顺序可参考下图。



5 故障及处理

故障	故障分析	处理方法
主控器：开机后电源灯不亮	电池未连接或连接松动	检查并将电池正确连接
	电池电量过低	为电池充电
电机：程序运行后电机不转	电机插入的端口（1~6）与程序不一致	电机插头插入与程序一致的端口（1~6）
	电机插头方向插反	电机插头按正确的方向插入主控器电机端口
遥控手柄：遥控器无法正常使用	主控器或手柄电池电量不足	为主控器电池或手柄充电
	连接方法错误	参考《机器人遥控手柄使用方法.pdf》配对连接
遥控手柄：机器人不受控运动	使用一段时间后，摇杆数据产生偏差	参考《机器人遥控手柄使用方法.pdf》校对摇杆
编程软件：打开时白屏无法使用	同时打开了多个编程软件	关闭编程软件，并重新打开
编程软件：上传程序时间较长	电脑配置或兼容性问题	等待上传或使用其他电脑设备

6 零件概览 [编程机器人核心套装 X6200]

机器人主控器



主控器 X640
x1



主控器短边条
x2



程序下载线
x1

电机



电机 X656
x3



延长线 X656电机用
x6

遥控手柄和接收器



遥控手柄
x1



接收器
x1



接收器连接线 30mm
x1

电池和充电器



电池 7.2V
x1



充电器 X910
x1



延长线 7.2V电池用
x1

机器人结构零件



C型结构件20孔 黑色基础
x10



L型结构件20孔 紫色基础
x4



C型结构件6孔 黑色基础
x4



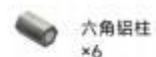
L型结构件6孔 紫色合金
x4



I型结构件3孔 紫色合金
x4



圆形铝柱 50mm
x8



六角铝柱 12mm
x6



六角铝柱 25mm
x16

运动结构零件



螺丝和螺母



工具



support.resenwinfull.com

扫码登录网站获取软件及资源

(如果移动设备扫码无法打开, 可尝试用其他浏览器或 APP 打开)