

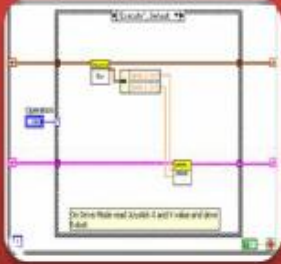
HAMOSAD ROBOTICS



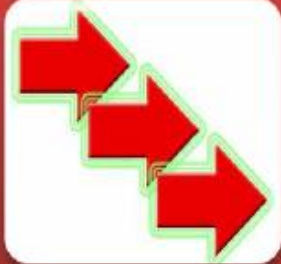
AVIV ROBOTICS
Steampunk #1577



יתרונות עבודה עם LabVIEW



נוחות

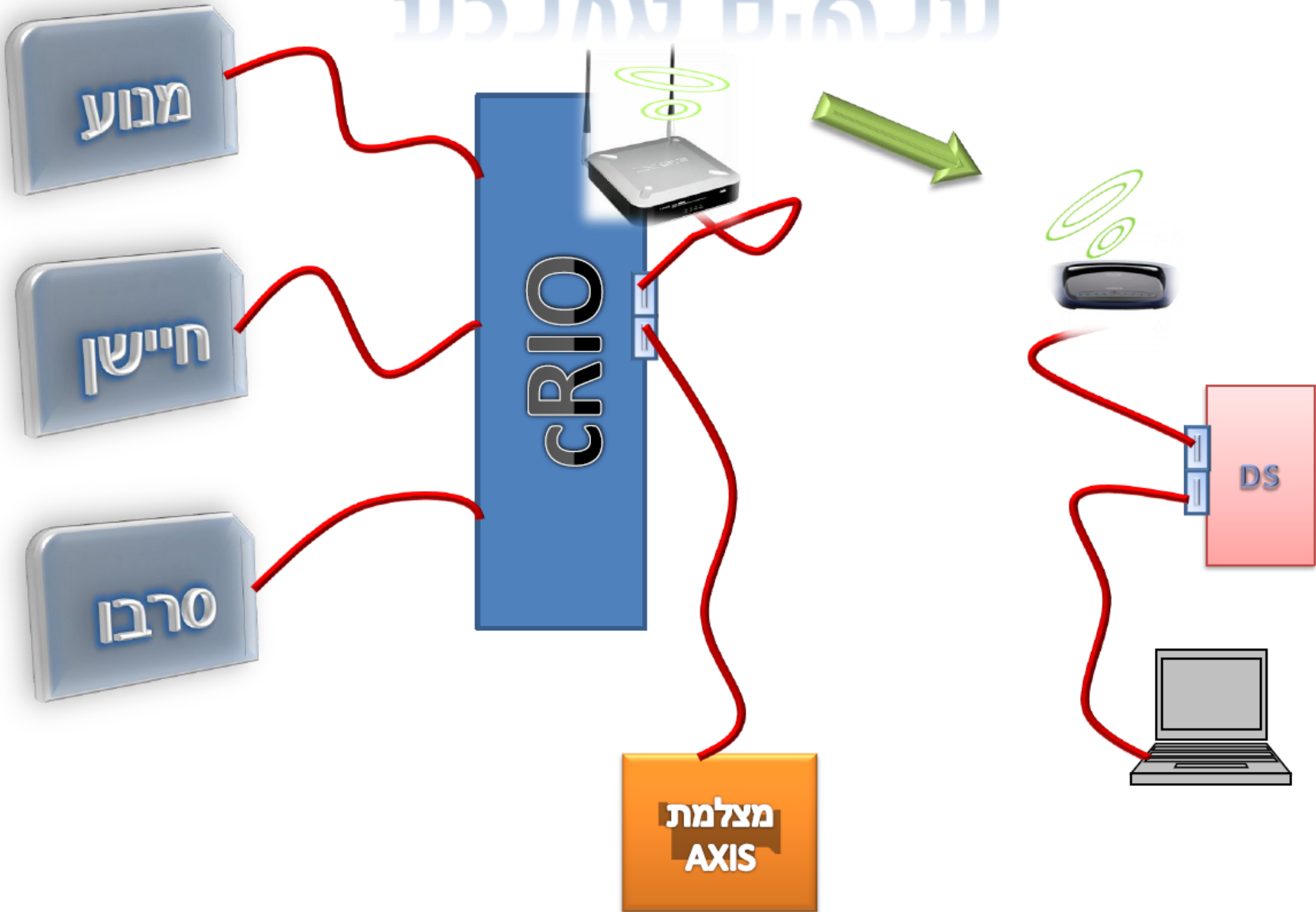


מהירות

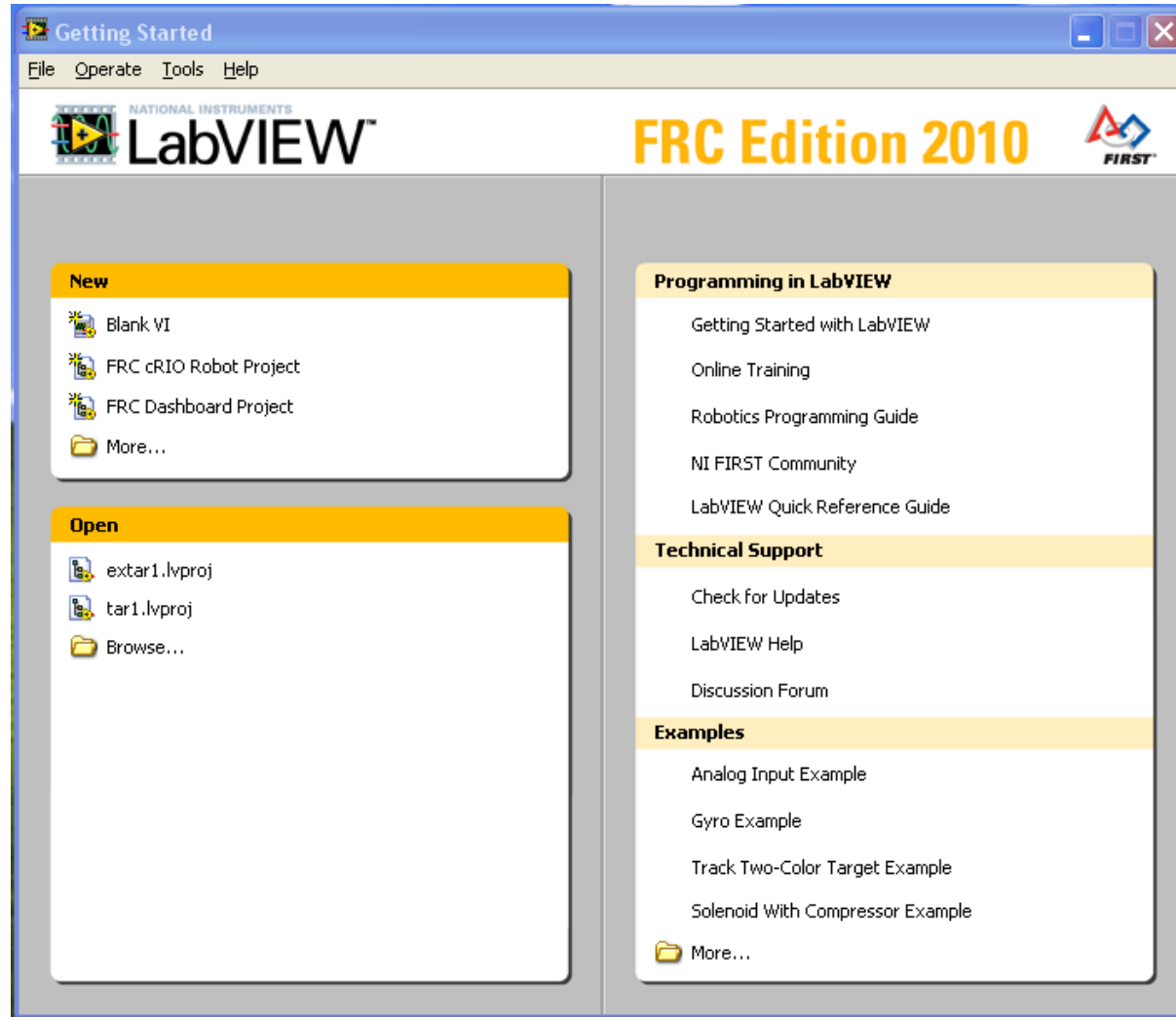


יעילות

תרשים מערכת

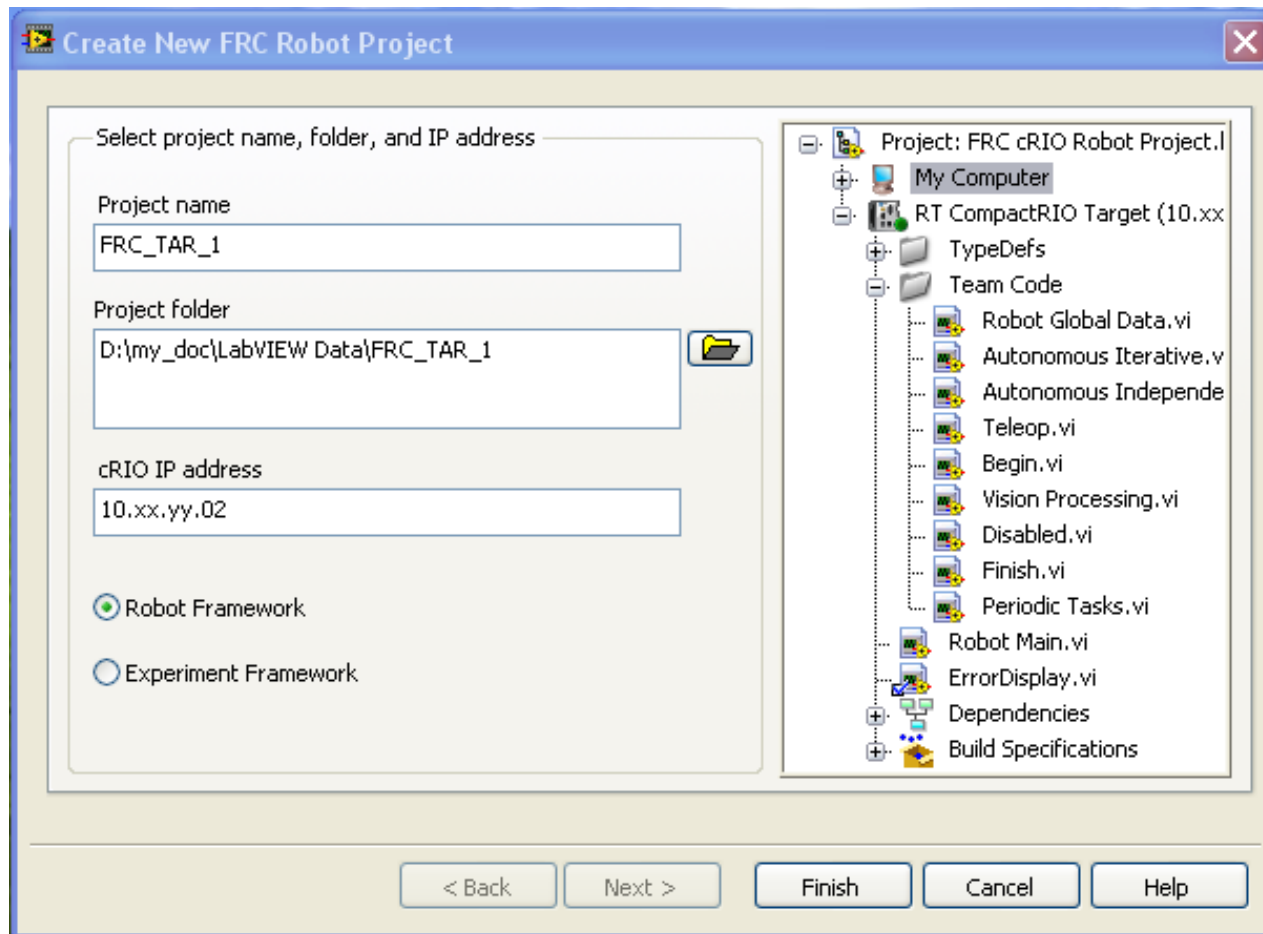


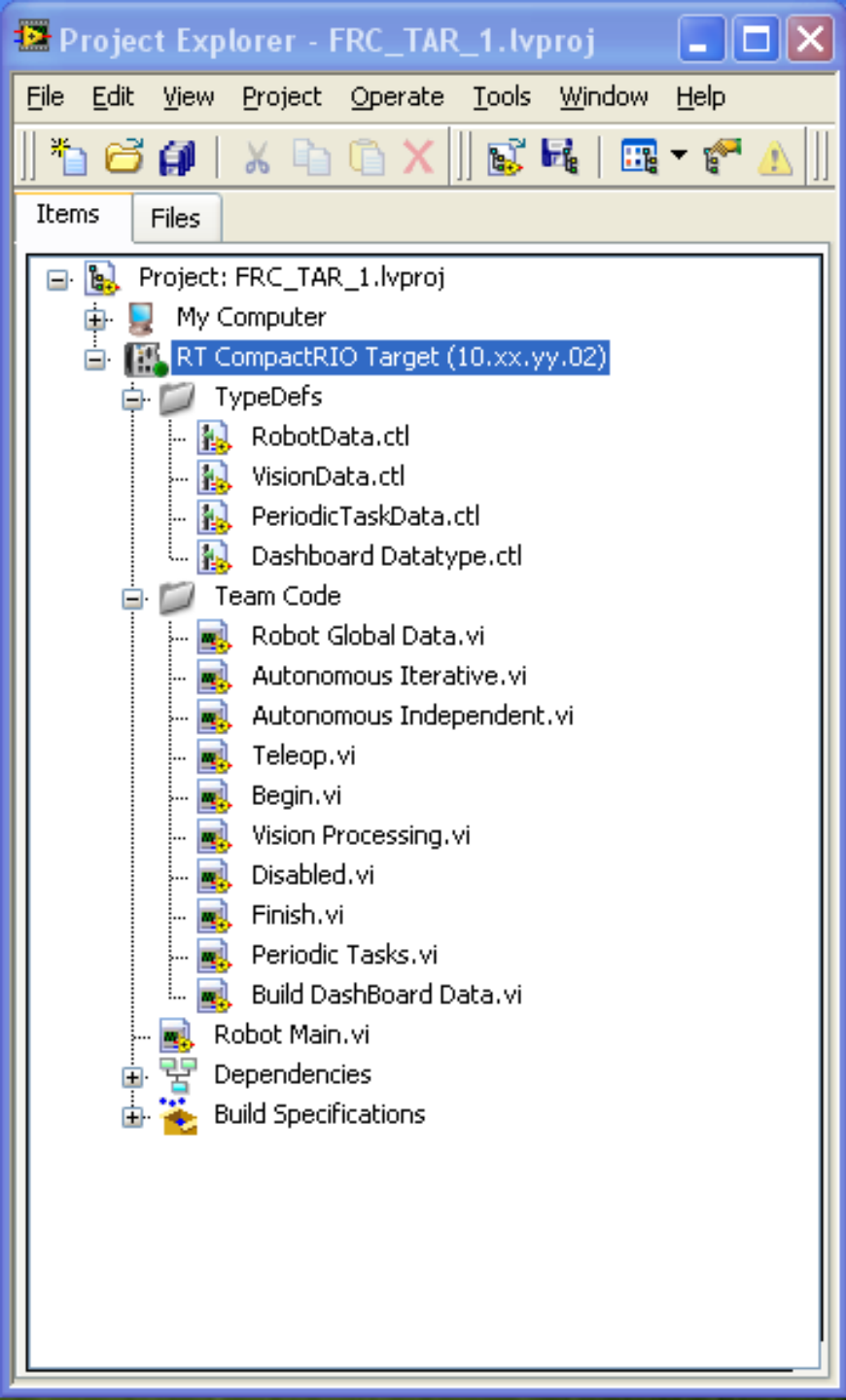
תרשים מסך פתיחה



יצירת פרויקט חדש

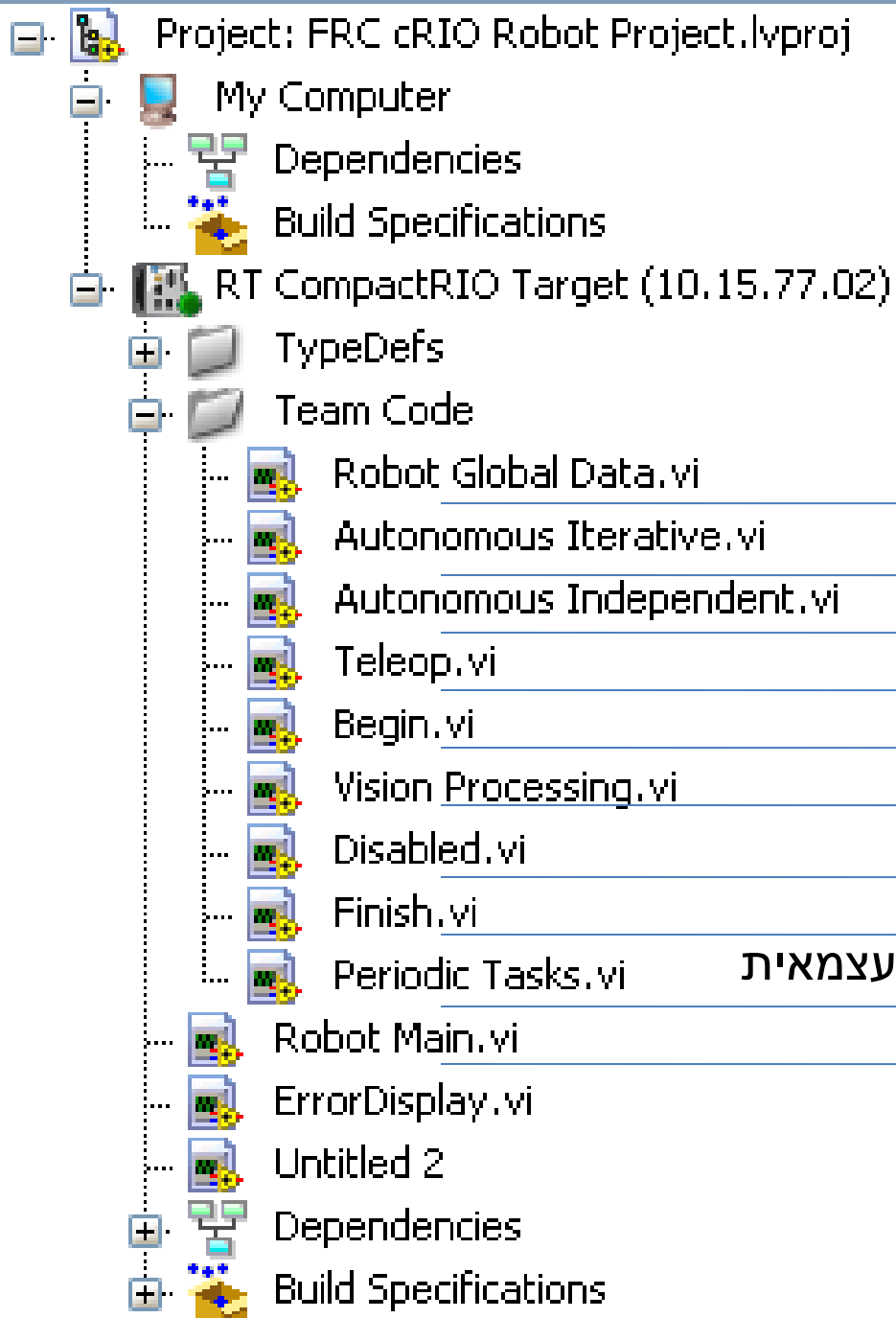
תמיד לתת שם חדש





מסך פרויקט

מבנה תוכנית



אוסף המשתנים/רכיבים במערכת

תוכנת אוטונומי - בד"כ לא בשימוש

תוכנת אוטונומי – בשימוש

תוכנת הפעלה ידנית

תוכנת ההגדרות

תוכנת מצלמה

תוכנת רובוט בהמתנה

תוכנת ניתוק התקשרות

תוכנת חיגורים – משימות שמתבצעות כל הזמן עצמאית

תוכנה ראשית

גרפיקת התוכנה

קישורי מידע

סוגי קישורים

———— קישור העברת מידע חד ממדי

⋯⋯⋯ קישור העברת מידע מערך חד תחומי

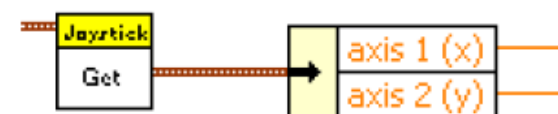
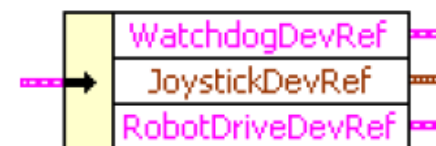
⋯⋯⋯ קישור העברת מידע מערך רב תחומי



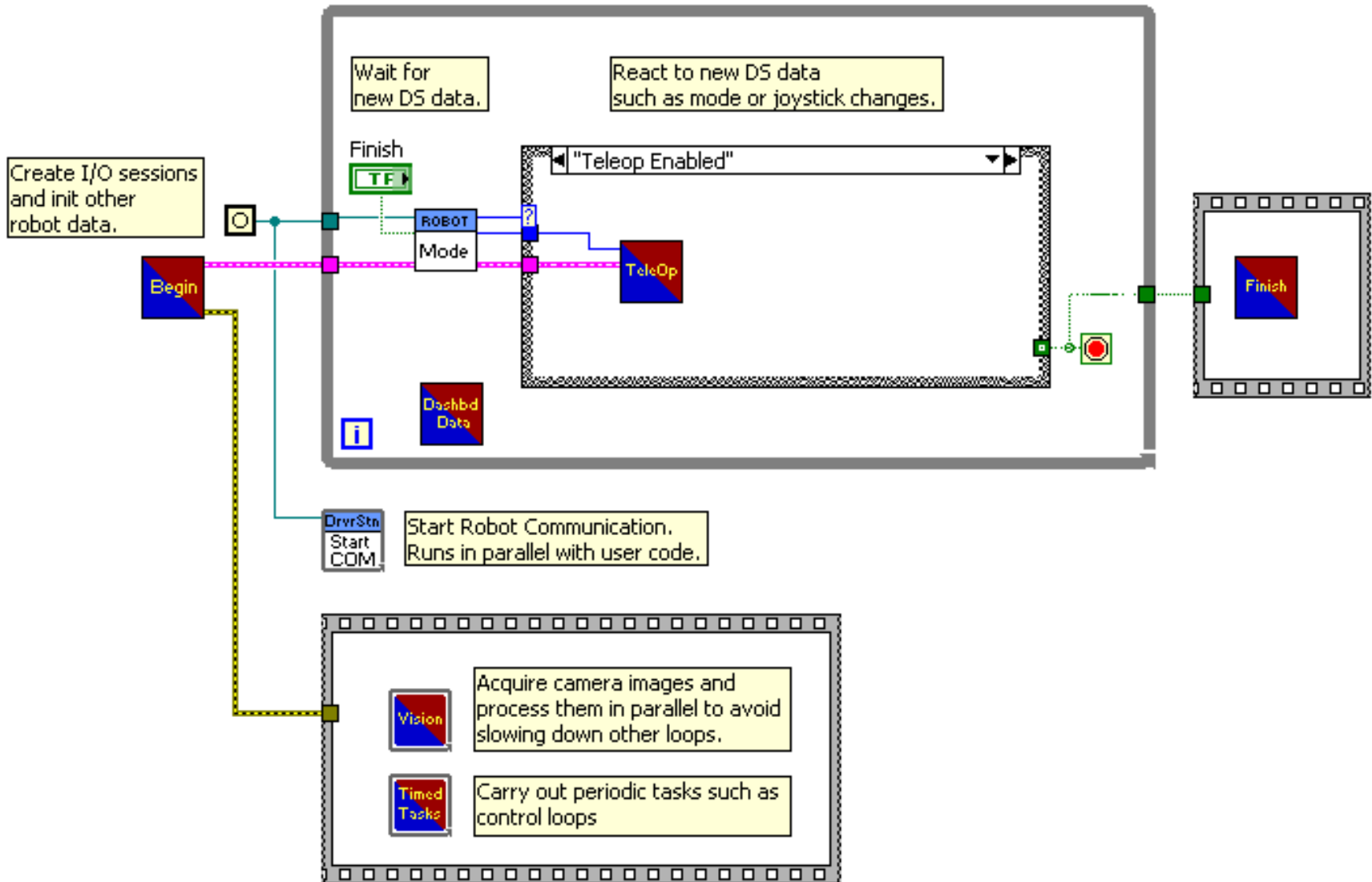
הדמיית חיתוך "כבל קישור"

דוגמאות

RobotData In



ROBOT MAIN.vi

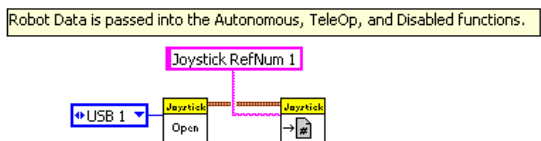
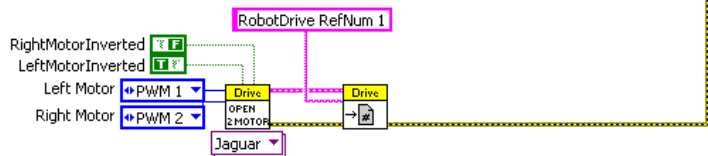
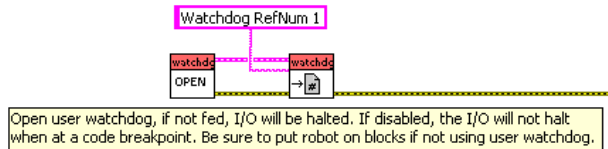
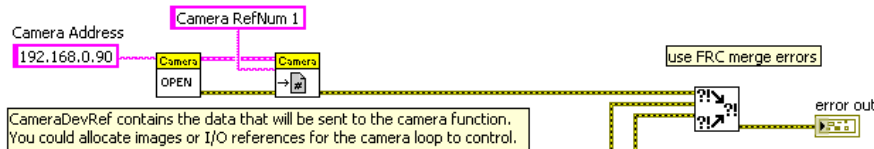
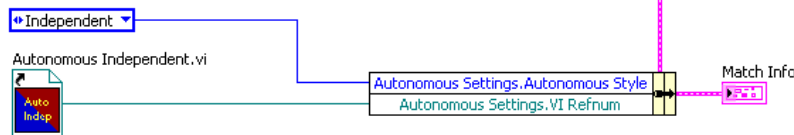
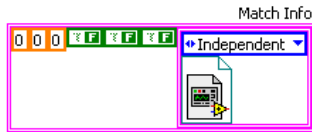


BEGIN מבנה תוכנת ההגדרות

Select which type of Autonomous style you'd like to use.

Independent is easier. It is called once at the beginning of autonomous and is terminated when autonomous ends.

Iterative is called for each communications packet, and you should complete the response and return within 20 milliseconds.



לשאלות / הבהרות / תיקונים

הרשקו איל 0504-650674
air_shko@bezeqint.net