

51 流程圖軟件使用手冊


























輔助軟件要求：

1. 先安裝install.NET Framework 3.5 或 4.0 <http://msdn.microsoft.com/en-us/netframework/cc378097>
2. 下載免費軟件 STC，並安裝。

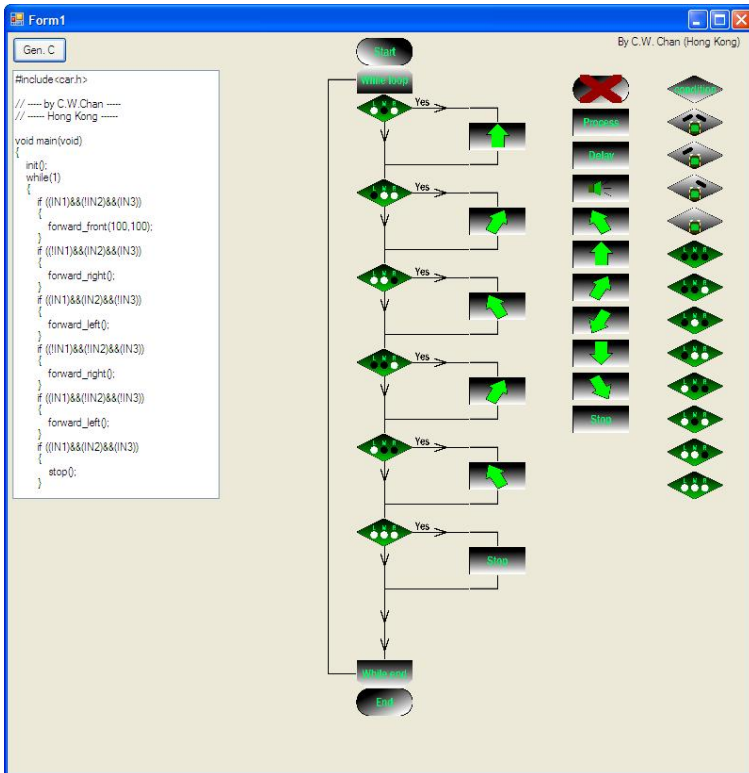
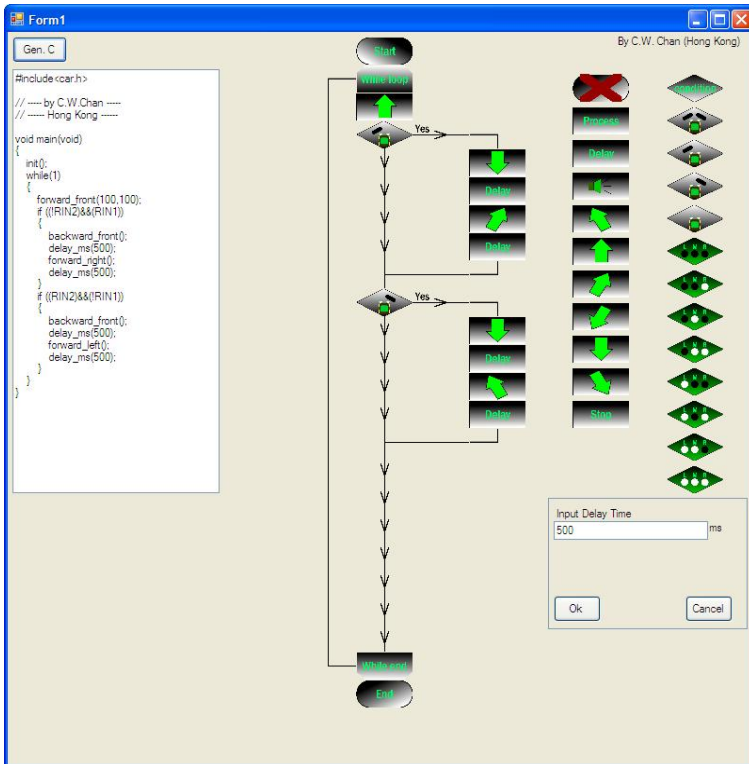
基本步驟及接線：

1. 通過 USB - RS232 電線，連接電腦和 89C52RC 晶片(51 輪式機器人)。
2. 點擊文件 ToyCar.exe - 開啓流程編輯器。可根據機器人運作次序創建流程圖。從開始至結束程式之間，最多可插入 20 個程式。

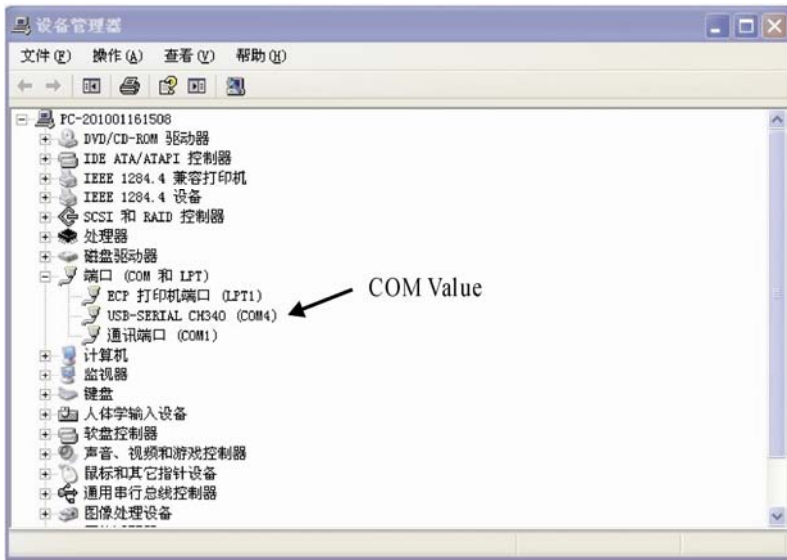
下面的程式可以插入到流程圖：

以下程式不能修改:				
				
開始	完結	迴圈開始	迴圈完結	蜂鳴器
				
2 個前感測器受阻判定	左前感測器受阻判定	右前感測器受阻判定	2 個前感測器開通	判定傳感器在線
				
判定傳感器離線	1 個右感測器在線	2 個右感測器在線	1 個左感測器在線	2 個左感測器在線
				
後退	左後退	右後退	左前進	右前進
以下程式可以修改。雙擊程式標誌，彈出修改視窗:				
	執行標誌: 可以輸入所需執行過程。			
	前進活動過程: 可鍵入左右輪前進速度。			
	延遲過程: 可鍵入延遲時間。			
	刪除過程: 拖曳刪除標誌到要刪除的過程上，過程會被刪除。			
	判定情況: 可鍵入條件。			

兩個例子如以下圖示：



3. 創建流程圖後，點擊 Gen C 圖標而產生 C 程式，並創建 Hex 檔。
4. 檢查電腦相應的 USB - RS232 電線串口埠(com port)的步驟。
 控制面板 - 系統 - 硬體 - 設備管理 - COM 和 LTP 埠 USB - SERIAL CH340。 它會展示出 CH340 對應的 COM 介面。



5. 點擊 STC 圖標運行 STC 程式。

1. 選擇合適的 STC 晶片，通常是 STC 89C52RC。
2. 更改 COM port 值，如圖所示。
3. 點擊打開文件檔，並在 ToyCar 4 同一文件夾內選擇 hex 文件。
4. 點擊下載，當看到反應後(仍在連接中，請給 MCU 上電)，即開/關 89C52RC 晶片(51 輪式機器人)。你會看到顯示欄在運行中，這表示程式正在下載。

