

SL-DIY02-8A 开发实验器及机器人可以用 SLBASIC 流程图软件及解释型 SLBASIC 语言开发,还可以用 SLROBOT C 流程图软件及解释型 SLROBOT C 语言开发,更可以用 AVR 汇编语言、BASCOM-AVR 、ICCAVR、GCCAVR 等高级语言软件来开发。同一硬件环境,可以用多种软件来开发,可适应各种文化层次的人们来学习单片机技术与机器人创新制作。这些软件都是学习 AVR 单片机创新开发与机器人制作的强有力工具。以上软件,一般编译后生成各种可执行文件,我们在这里先讲述 AVR 的 ISP 在线下载编程软件。

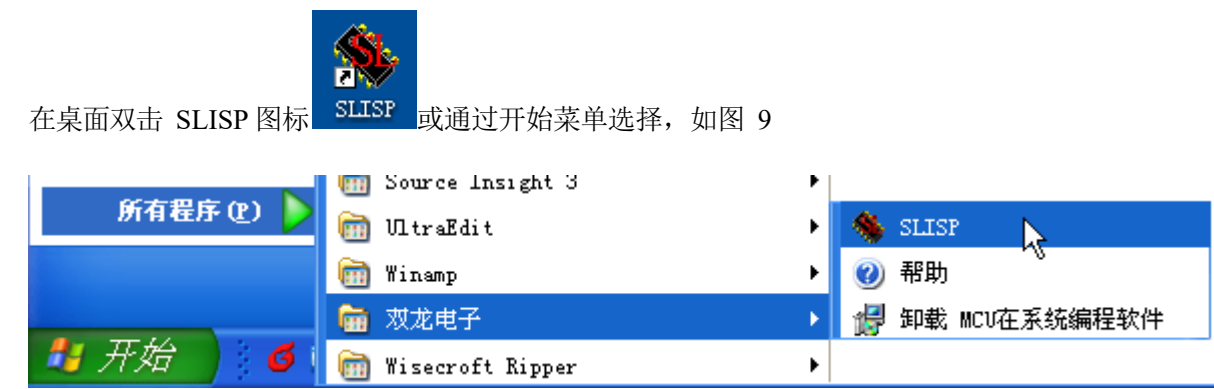
7.1 SL-DIY02-8A 机器人开发实验器程序的下载操作

7.1.1 联机

SL-DIY02-8A 机器人开发实验器主机板,配有空白芯片 ATmega48 单片机,板上接 5V 电源(4 节 5 号 2A 充电电池或外接 5V2.5A 直流稳压电源),并口 ISP 下载电缆连接,一头接 SL-DIY02-8A 机器人开发实验器主机板 ISP 插座,另一头接电脑并口(打印口)。板上打开 5V 电源。

7.1.2 下载

7.1.2.1 打开 SLISP 下载软件



打开 SLISP 下载软件主窗口,如图 7.2 所示



图 7.2 ISP 下载软件主窗口

下载程序前，需要对 SLISP 下载软件进行设置，选择下载端口、下载速度和目标芯片，如图 7.3 所示



图 7.3 通信参数设置和器件选择完成后的主窗口

- ①、选择下载端口为 LPT1，也就是并口 1。
- ②、选择下载速度为 FAST（默认速度）。
- ③、选择目标芯片为 ATMEGA 48。

7.1.2.2 配置熔丝

用鼠标点击主窗口上“编程选项”中的“配置熔丝”选项，如图 6.4 所示



图 7.4 编程选项部分/选择配置熔丝
点击后，会自动出现如图 6.5 所示的窗口



图 7.5 配置熔丝设置窗口
按图 7.6 中所示的方法，配置目标芯片的熔丝位。

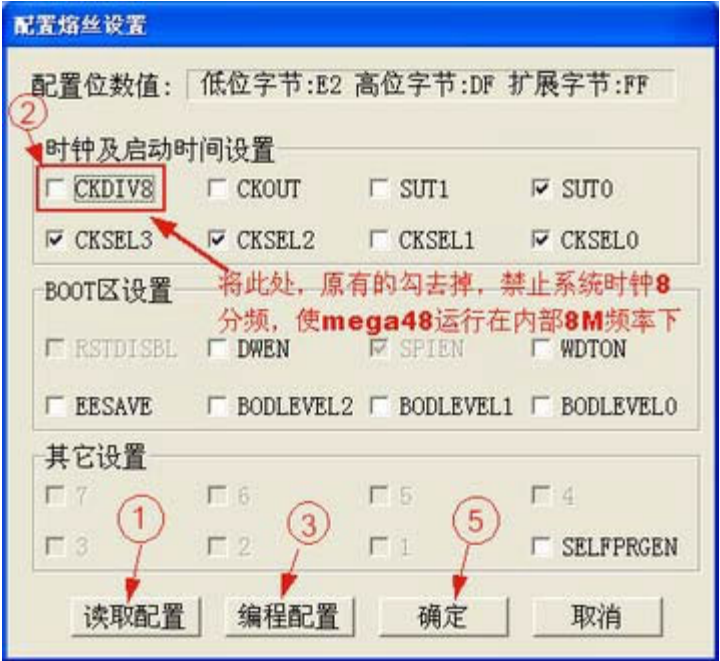


图 7.6 熔丝设置步骤

- ①、点击“读取配置”按钮。
- ②、点击“时钟熔丝设置”中的“CKDIV8”选项，取消“CKDIV8”选项的选中状态。
- ③、点击“编程配置”按钮，出现图 7.7 所示的对话框。

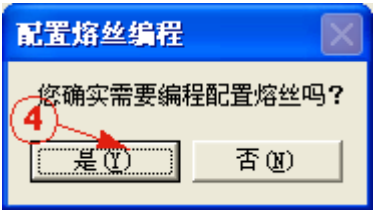


图 7.7 确认配置窗口

- ④、点击图 7.7 中的“是”按钮。进行编程配置。
- ⑤、点击图 7.6 中的“确定”按钮，退出“配置熔丝设置”窗口。

在主窗口上用鼠标再次点击“编程选项”中的“配置熔丝”选项，如图 6.8 所示，取消“配置熔丝”的选中状态。

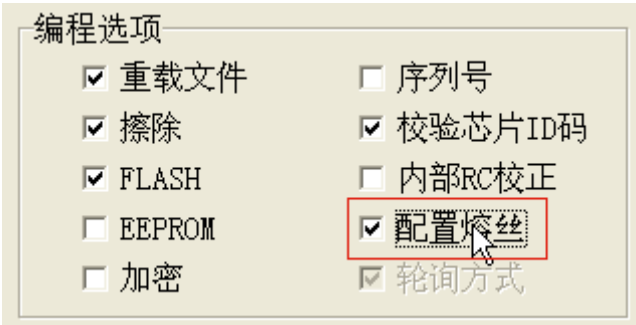


图 7.8 编程选项部分/取消配置熔丝

至此，ATMEGA48 的熔丝位就配置完成了。

7.1.2.3 装入 SL-DIY02-8A 机器人开发实验器程序



图 7.9 下载软件主窗口/装入下载程序

- ①、点击“文件”按钮，打开图 7.9 所示的窗口
- ②、选择要下载的程序，见图 7.10。



图 6.10 选择下载程序窗口
选择 SL-DIY02-8A 机器人开发实验器的程序。
注：

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/036104134105010143>