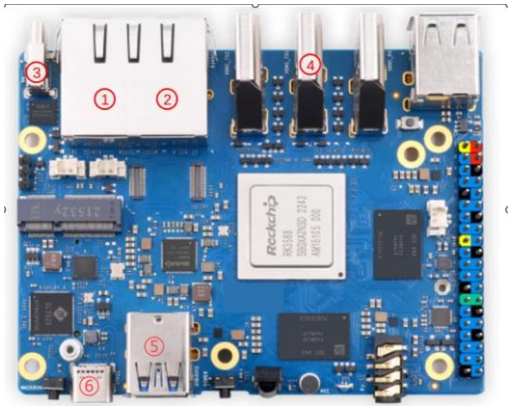


- 1 号网口是 **EtherCAT 通信接口**。
- 该接口可连接电机 IN 口或 **EtherCAT 分支器**。
- 2 号网口为普通网络口，不用于 EtherCAT 实时控制链路。
- 3 号接口为 **电源接口**，需要接入 **5V 电源**。
- 4 号接口为 **HDMI 接口**，用于连接显示屏。
- 5 号是两个 3.0 USB 接口，可连接视觉。
- 6 号是 3.0 Type-C 接口，可连接视觉。

2. 电机 Alias 必须修改并与 YAML 匹配

- 每个电机从站的 alias 必须根据现场实际设备进行设置。
- alias 值必须与电机配置文件中的设置保持一致，否则会导致设备识别错误或控制失败。
- 电机配置文件路径：/home/raybot/raybot_motors_config/ethercat_motors.yaml。
- 默认 alias 范围：1100-1119。
- Alias 配置指令：ethercat alias -p x xxxx。
- 说明：x 为从站位置编号（按 EtherCAT 拓扑顺序），xxxx 为要写入的 alias 值，需与 YAML 配置一致。

3. Raybot Studio 以及文档入口

- Raybot Studio 电机管理软件及相关文档的快捷方式位于桌面。
- 支持在同一局域网内访问 Raybot Studio：先在控制器上执行 ifconfig 获取设备 IP 地址，再在另一台设备的浏览器中输入 设备 IP:5173（例如 192.168.1.100:5173）即可访问 Raybot Studio。

睿想智悦