



宁波GQY视讯股份有限公司
Ningbo GQY Video & Telecom Joint Stock Co., Ltd.

银行服务机器人

导航 APP 使用说明书

V1.0 中文版

编写部门： 软件部

编写人员： 杨良姣

审核人员： _____

批准人员： _____

编写时间： 2017-05-09

宁波 GQY 视讯股份有限公司上海分公司

地 址：上海黄浦区龙华东路 818 号外滩金融中心 A 座 19 楼

邮编：200001

电 话：+86 (021) 61002001

传 真：+86 (021) 61002008

网 址：<http://www.gqy.com.cn>

目录

一、技术规范

二、操作说明

1. 连接机器人
2. 切换到建图模式
3. 开始建图
4. 保存地图
5. 切换到导航模式
6. 开始导航
7. 查看地图



一、技术规范

- (1)、Android 版本 4.0.4 以上
- (2)、机器人默认 WiFi 名称一般为“gqy_ROBOT_+序号”，默认 WiFi 密码为“password”，默认 IP 为“192.168.12.1”。
- (3)、如果建图环境有玻璃，请用纸板等非透明的东西挡住玻璃再建图。
- (4)、开机时请将机器人置于空旷的地方，连接着充电器（以下简称此处为“充电点”，以后充电器位置不再改变），开机建图，这样建图效果比较好。
- (5)、建图过程中，如果出现蓝色激光扫描区域和黑白地图区域明显偏移，请等待一会儿，等地图自动校正后再继续遥控建图。
（下图即为偏移情况）



- (6)、请尽量选择下班人少时建图，人走来走去会对建图有影响。
- (7)、建图时，人请保持走在机器人正后方，如果机器人前方或侧面有人走过，请退回两步，重新扫描建图。
- (8)、标记点时，请将机器人周围空出 50 厘米左右，以保证较好的建图效果。
- (9)、建图完毕，保存地图后切换到导航状态，在充电座处连接

电源开机，即可开始导航。以后每次导航时，都需要“连接着充电器开机”，否则导航会失败。

(10). 如果建图环境为环形区域，建图结束后，请注意观察环形地图是否成功闭合，如果不能闭合成功，则无法导航，请重新建图。（下图一为成功情况，二、三为无法闭环情况）



二、操作说明

1、连接机器人

首先将机器人在一个比较空旷的地方，连接着充电器（此处为“充电点”），开机，等待 1 分钟左右，打开手机导航 APP，进入机器人连接界面，点击“选择网络”连接上机器人的网络，机器人默认 WiFi 名称一般为“gqy_ROBOT_+序号”，默认 WiFi 密码为“password”。网络连接完毕后，输入机器人的 IP，比如 192.168.12.1，点击“连接”按钮。连接成功后，会进入主界面，

等待一会儿，主界面会显示黑白地图（见下图3），如果长时间不显示地图或者连接失败（见下图4），请重新选择网络再连接。



2、切换到建图模式

连接成功进入主界面后，如果显示“开始导航”按钮，则表示当前为建图状态，可直接开始遥控建图。如果显示“开始建图”按钮，则表示当前为导航状态，点击“开始建图”按钮，机器人会

重启进入建图状态，手机 APP 会重启，请等待 1 分钟左右等待机器人配置好，再按步骤 1 开始连接机器人，进行建图。



3、开始建图

开始建图前机器人开机时请选择空旷无人的地方开机，遥控的人尽量站在机器人身后遥控，这样建图效果会好一点，如果建图过程中，有人从机器人前走过，请倒退两步，重新扫描人走过的区域。开始建图时，请先点击“初始点”按钮，输入初始点（即为机器人开机的地方）的名称和到达初始点时的解说词，遥控时用“前后左右”四个箭头按钮控制机器人运动，先将需要导航的区域扫描一遍，第二遍再逐一标记点，输入标记点（即为当前机器人所在的地方）的名称和到达标记点时的解说词。标记点时，请将机器人周围空出 50 厘米左右。

建图时也可以选中“拉取目标点”，在地图上长按一个点，机器

人可以自主导航到长按的目标点。



4、保存地图

扫描两遍并且初始点和标记点标记完成后，点击保存地图按钮，如果出现“地图保存到机器人成功”，“平板数据库已更新”，“地图保存到手机成功”，则证明此次建图、保存地图已完成。



5、切换到导航模式

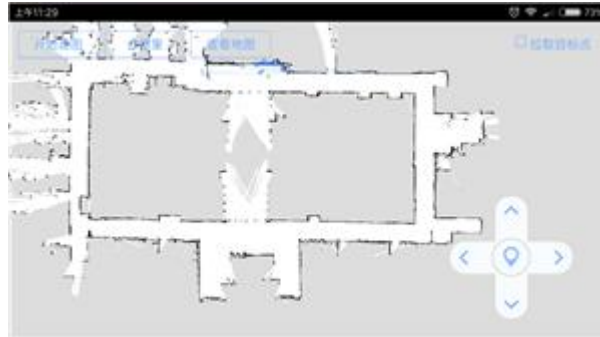
保存地图后，点击“开始导航”按钮，机器人会重启进入导航状态，手机 APP 会重新打开连接界面，请确定充电座位置没有移动过并且机器人处于充电状态，开机等待 1 分钟左右等待机器人配置好，再按步骤 1 开始连接机器人，进行导航。



6、开始导航

连接机器人成功后，会显示“开始建图”、“去哪里”、“查看地图”按钮。此时点击“去哪里”按钮，输入建图时保存的目标点序号，点击确认，机器人就可以自主导航到目标点。此时依然可以选中

“拉取目标点”，在地图上长按一个点，机器人也可以自主导航到长按的目标点。



7、查看地图

点击“查看地图”进入地图界面，如果将 A 机器人已经建好的地图导入新的 B 机器人，可以先连接上 A 机器人，点击 APP 里“一键下载”，完成后再连接 B 机器人，点击 APP 里“一键上传”，完成后确定 B 机器人处于导航状态，即可重启 B 机器人，重启后开始导航。

此外，地图界面可以查看手机本地地图，删除手机地图、上传手机地图到机器人。也查看当前机器人的地图相关文件，可以删除机器人地图、下载机器人地图到手机本地，查看机器人地图。

“更新数据库”更新地图标记点名称。



GQY[®]