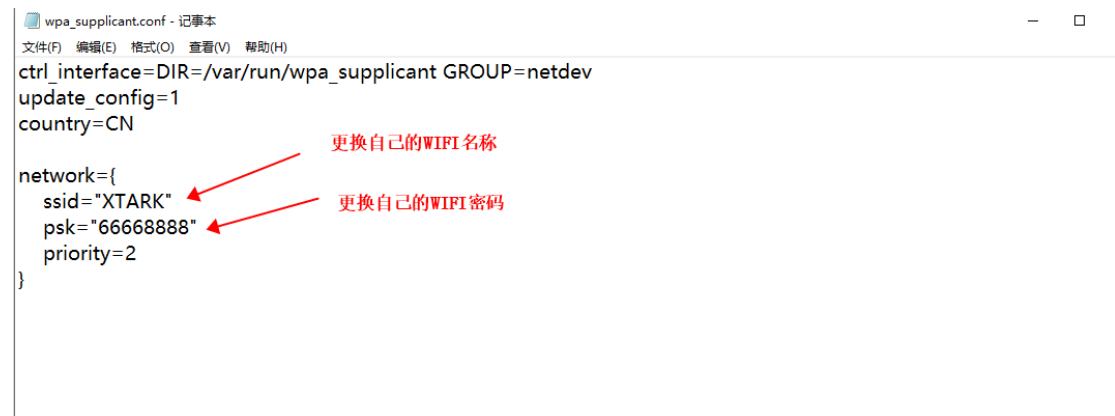


XTARK ROS 机器人 WIFI 配置方法

步骤一，取出 ROS 机器人的 TF 卡，用读卡器连接到电脑，打开 boot 盘。

步骤二，使用记事本打开本文件夹下 wpa_supplicant.conf 文件，注意使用右键，打开方式，选择记事本打开。修改 network 网络信息，ssid 项更换为自己的 WIFI 名称，psk 项更换为自己的 WIFI 密码。修改完后，保存关闭。



```
wpa_supplicant.conf - 记事本
文件(F) 编辑(E) 格式(O) 查看(V) 帮助(H)
ctrl_interface=DIR=/var/run/wpa_supplicant GROUP=netdev
update_config=1
country=CN

network={
    ssid="XTARK"
    psk="66668888"
    priority=2
}
```

步骤三，将修改好的 wpa_supplicant.conf 文件复制到 boot 盘。安全退出 TF 卡。

步骤四，将 TF 卡插入机器人树莓派，开机启动树莓派，即可连接到 WIFI 网络。

说明：

- 1 、 network 中的 ssid 为要连接的 wifi 名，psk 为 wifi 密码，priority 为连接优先级。
- 2 、 如需选择连接多个 wifi，则可以复制多段 network，priority 数字越大，连接优先级越高。

* 塔克官网：<http://www.xtark.cn>

* 塔克淘宝：<https://shop246676508.taobao.com>