

# 退桩参数

## 1. PNC2.0之前版本:

退桩时退桩距离: /strategy/charger\_base/quit\_charge\_move\_dis

## H1 2. PNC2.0之后版本:

### 2.1. 非窄空间对桩

退桩时退桩距离: /root/launch/PNC/2.0/param/pnc/gaussian.yaml:

quit\_max\_steering\_link\_dis: 1.3      工作站点到前轮的距离

### 2.2. 若窄空间对桩

窄空间对桩开关: 数据管理/设置/高级设置/机器人配置/默认-查看参数:

/strategy/charger\_base/use\_narrow\_charger 默认false, 若现场为窄空间, 需要打开此参数。

窄空间对桩退桩距离: 数据管理/设置/高级设置/机器人配置/默认-查看参数:

/strategy/charger\_base/long\_narrow\_aisle\_distance 默认-1.0m 注: -1.0m 表示不使用此参数, 通道有多长就配置有多大。

其它:

对桩/退桩时, 不进行安全检查。

/pnc/gaussian/charge/close\_safe\_check\_dist 默认1.2m /车头到前轮的距离

/pnc/gaussian/charge/electrode\_compression\_dist 默认0.1m 对桩后 再向里面压10cm。

