# 富世华割草机器人测试记录1

**1、全局割草**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **当前状态** | **输入条件** | **状态切换** | **备注** |
| 停止 | 在边界外启动全局割草 | LED闪烁报警，不启动 | 无 |
| 全局割草 | 靠近边界 | 减速 | 无 |
| 全局割草 | 压到边界 | 往边界触发的反方向旋转90-180° | 无 |
| 全局割草 | 边界信号丢失 | 停机，LED闪烁报警 | 无 |
| 全局割草 | 超声波检测到有障碍物 | 减速，靠近障碍以后往触发的反方向旋转90-180° | 无 |
| 全局割草 | 碰撞传感器触发 | 往碰撞触发的反方向旋转90-180° | 无 |
| 全局割草 | 割草电机打到石头 | 无反应 | 可以通过堵转检测停止割草电机 |

**2、回充**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **当前状态** | **输入条件** | **状态切换** | **备注** |
| 停止 | 启动回充，进入回充模式 | 寻找引导线，按引导线巡线回充 | 无 |
| 回充 | 回充完成 | 停止 | 无 |
| 回充 | 巡线过程中引号信号丢失 | 停机，LED闪烁报警 | 无 |

**3、定点割草**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **当前状态** | **输入条件** | **状态切换** | **备注** |
| 停止 | 启动定点割草 | 渐开线运动，最大半径为1.5m | 无 |
| 定点割草 | 回充完成 | 进入全局割草 | 无 |

**优点（我们采用）：**

**刀片碰到硬障碍物后，堵转电流检测，快速停机；**

**宝时得的提前连续转向；**

**宝时得的UI界面；**

**宝时得的回充电方式；**

**渐开线模式：对于随机行走的机器，自动检测到草高于平均水平，就会自动启动割草，可以设置高于平均水平的灵敏度，即启动的频繁程度。可以很快地割比较高的一片草，完成后会自动进入全局模式；对于带路径规划的机器，只走渐开线运动，不做草高度检测，用于遥控定点割草？？**

**分区功能？？？（复杂园林的保底功能）**

**注意点：**

**大唐----延线过程中若碰到障碍物，避障线程优先级应高于延线，但若短时间内连续几次碰到障碍物，则直接继续进行延线线程；**

**采用延线方式回充电，但基站应发射一个识别信号，否则机器会撞击充电座，基站可以加一个线圈。**