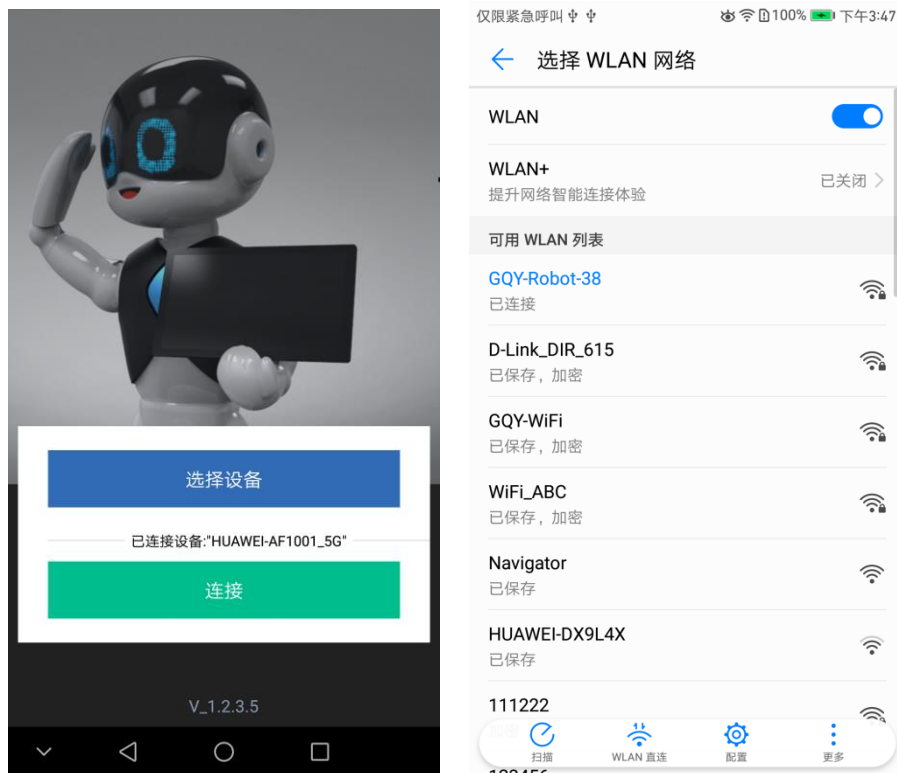


机器人管理 app（V1.2.3.5）

1 连接设备



点击“选择设备”连接机器人 WIFI。(机器人 wifi 名称基本为机器人底盘号, 密码: GQY520520)
连上 WiFi 点击连接, 连上机器人。



新版 APP 可以用于导航建图，APP 人脸 vip 在线注册，超声波测试。

2 建图导航

APP 连上机器人后，点击“MAP 地图管理”



此界面可以查看当前地图和历史保存在手机里面的地图，点击上方的加号也能新建地图。



新建地图

每次新建地图时可以把机器人之前的地图保存到手机里，方便后续使用。如果前面的地图没

用，可以选择不保存。



进入建图模式后机器人底盘会自动重启，随后进入建图界面，点击加号可以标记点（新版导航程序标记初始点时需要把机器人正对充电桩进行标记），扫描标记完整张地图后可以保存地图，显示成功然后开始导航。（如失败再次点击保存）



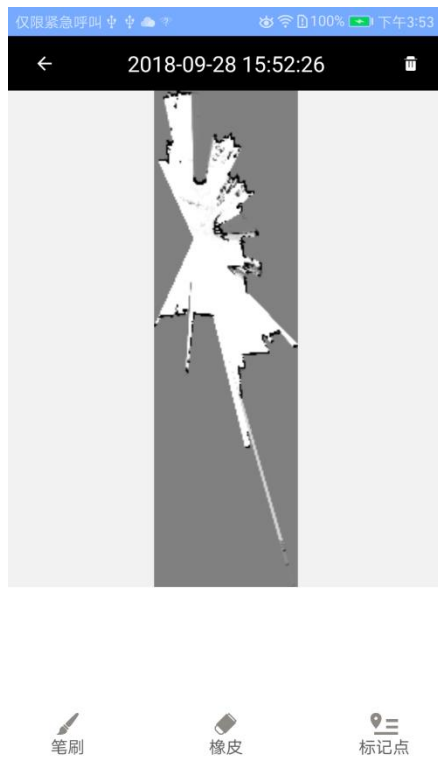
等待底盘重启后连上机器人可以查看地图。

修改地图

笔刷可以用于画黑线,可以将一些激光无法扫描到的地方在地图上面画出来(如高脚的桌椅)

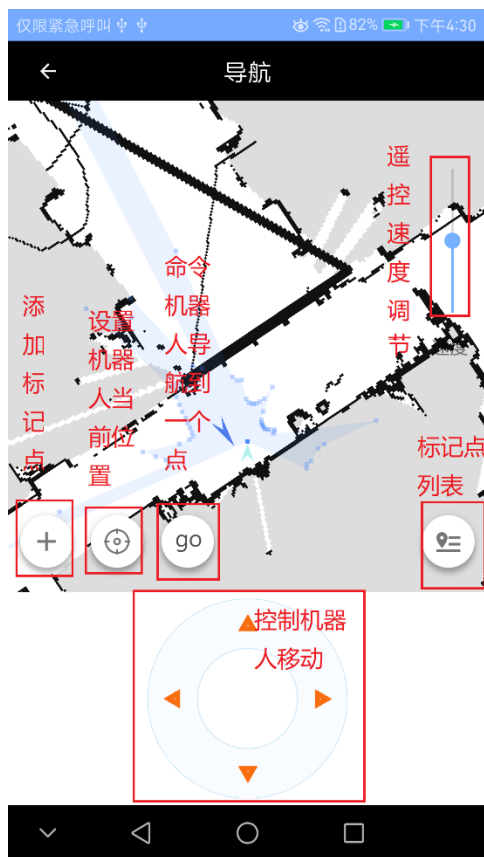
橡皮可以擦去污点,可以把一些建图时遗留的脚印擦去

标记点可以在老的地图上新增加导航点,解决了新增加点需要重新建图的问题。

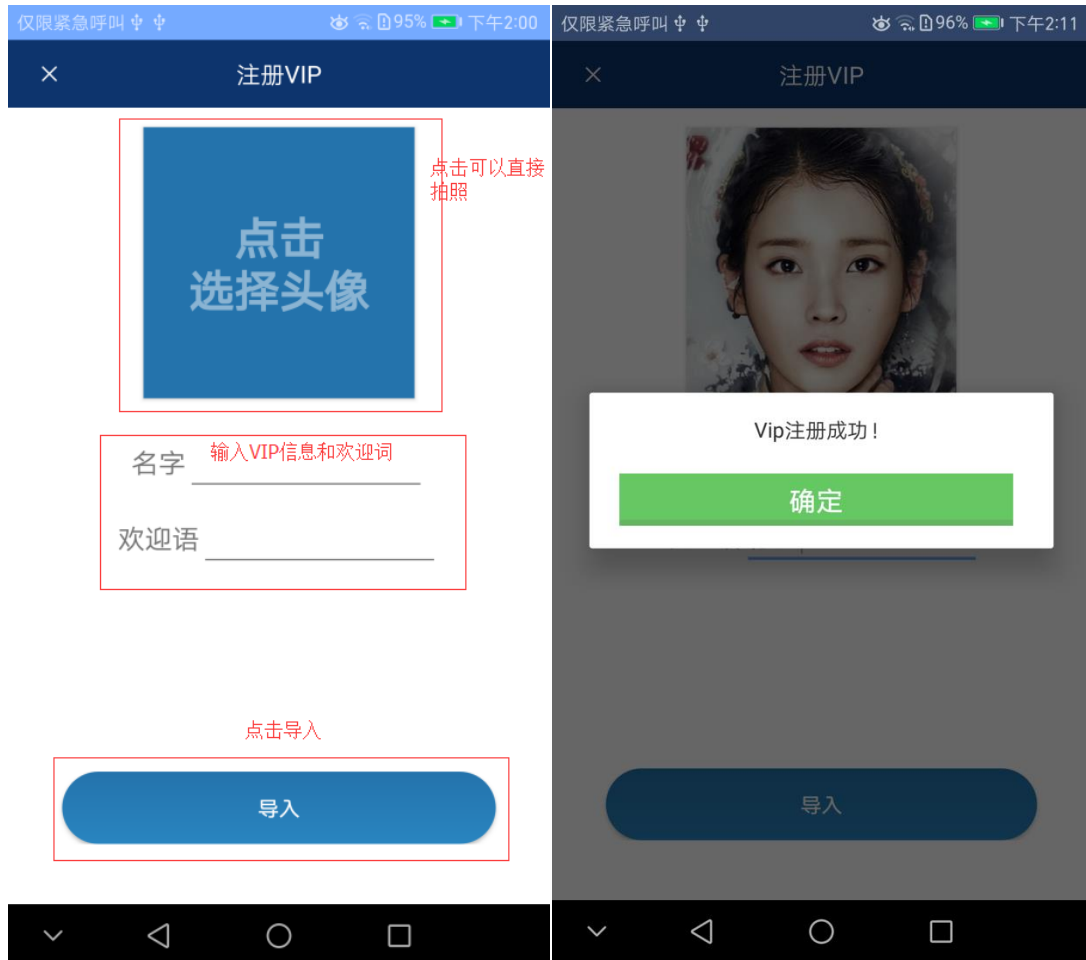


导航

点击地图列表的“[进入](#)”进入导航界面，如下图。



3 Vip 注册



照片要求清晰，照片里面只能出现一个人头，否则会注册失败。

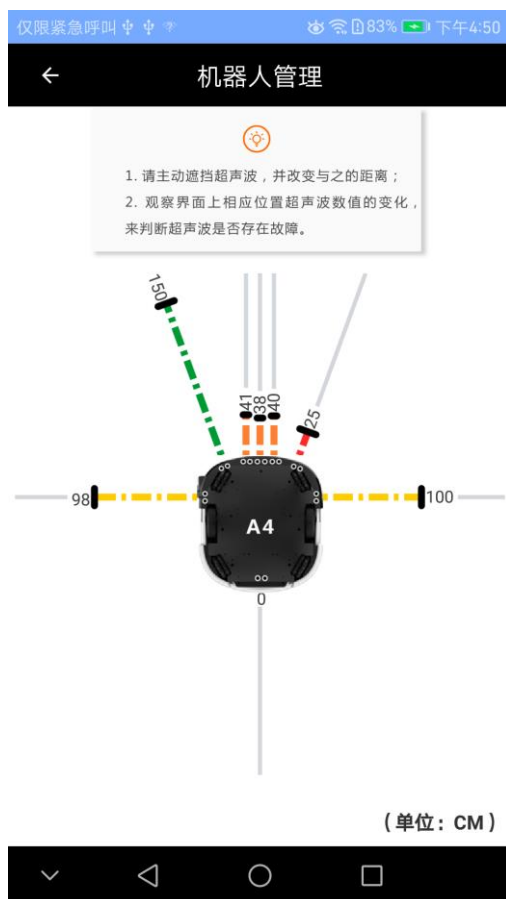
4 超声波检查

选择超声波测试功能，如下左图：



选择机器人版本(A3 版本正前方有一个超声波组, A4 版本有三个超声波组), 如上右图; 确定后进入测试界面。如下图。

每个进度条上显示对应的超声波输出的距离值 (单位 CM), 通过在超声波正前方放置遮挡物, 观察超声波输出的距离值 (下面简称距离值), 距离值会随着遮挡物距离超声波的远近而改变大小。如果距离值不改变, 则可能改超声波有故障了。进而告知售后进行进一步排查。



(完)