

# 基于 E1、K2 的 EAI 智能移动系统硬件连接

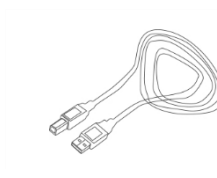
## ● 发货清单



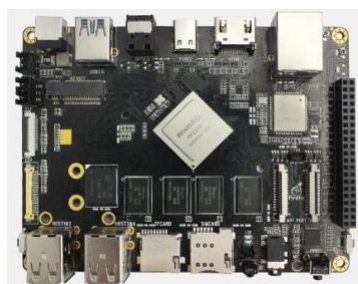
雷达双头数据线



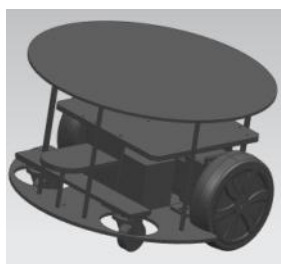
雷达



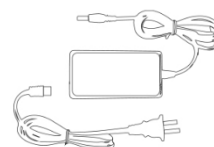
USB-B 数据线



PS2000C



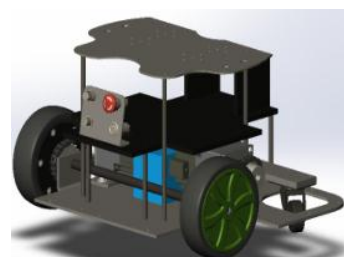
E1



电源充电器



USB-A 数据线\*2



K2



路由器

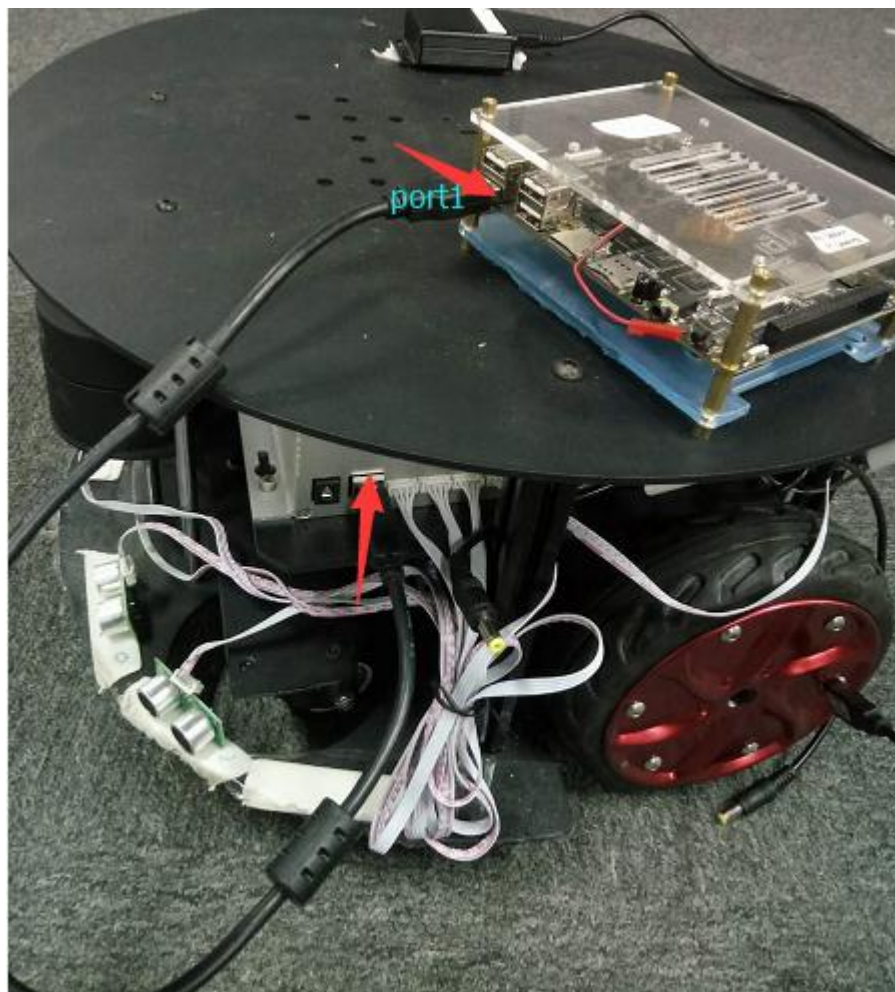
备注：以上为 E1、K2 整套标准配置清单，平台加层的零件按客户需求选配。

# 目录

---

1. 模块与下位机相连 .....	3
2. 模块与路由器相连 .....	4
3. 陀螺仪与模块相连 .....	5
4. 模块通电 .....	6
5. 模块与激光雷达相连 .....	7
6. 超声波的连接与放置 .....	8

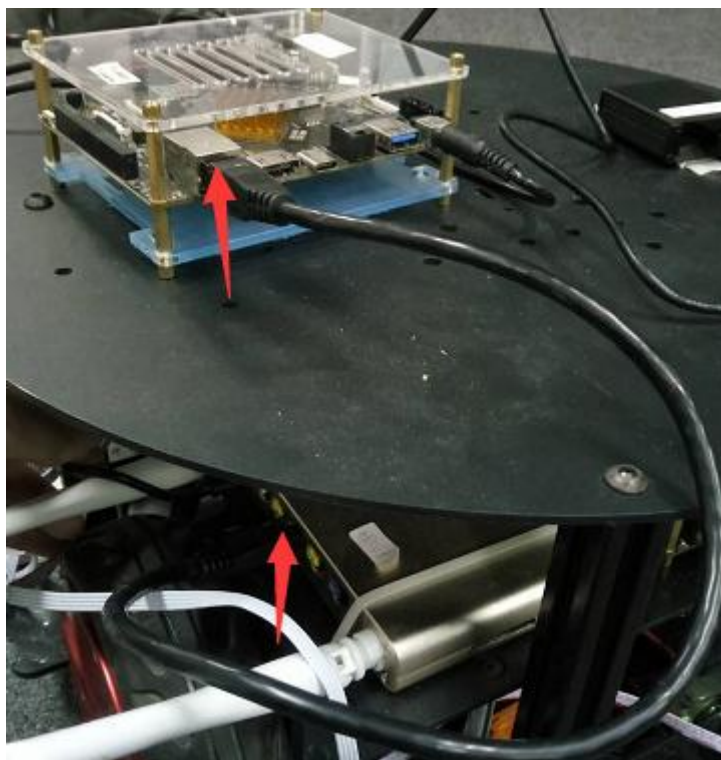
## 1. 模块与下位机相连



导航模块PS2000C(firefly-3399 arm板)靠近网口下面的USB口为port1口(USB2.0口)，**规定这口**与E1或K2底盘方形串口相连

## 2. 模块与路由器相连

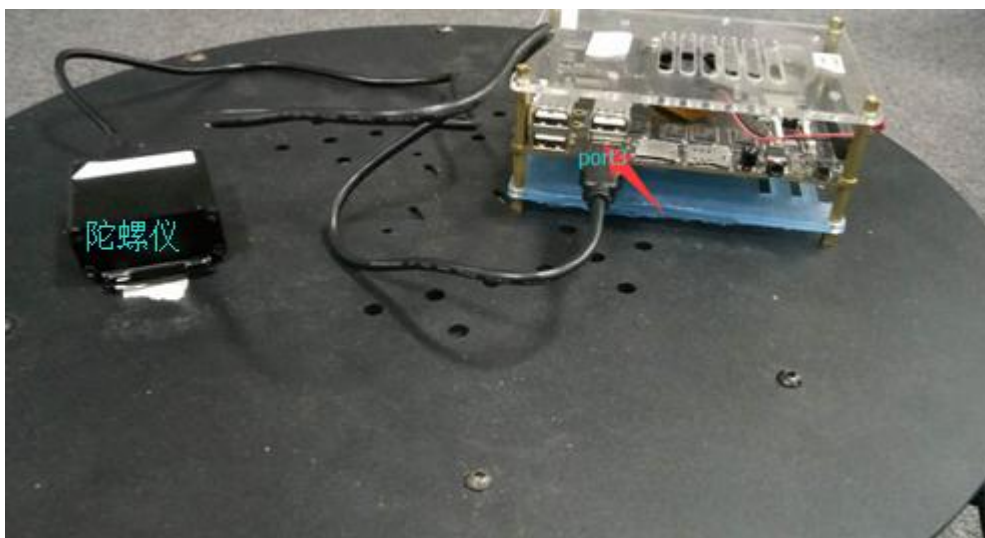
---



路由器局域网网口(必须是局域网口)与导航模块PS2000C网口相接。

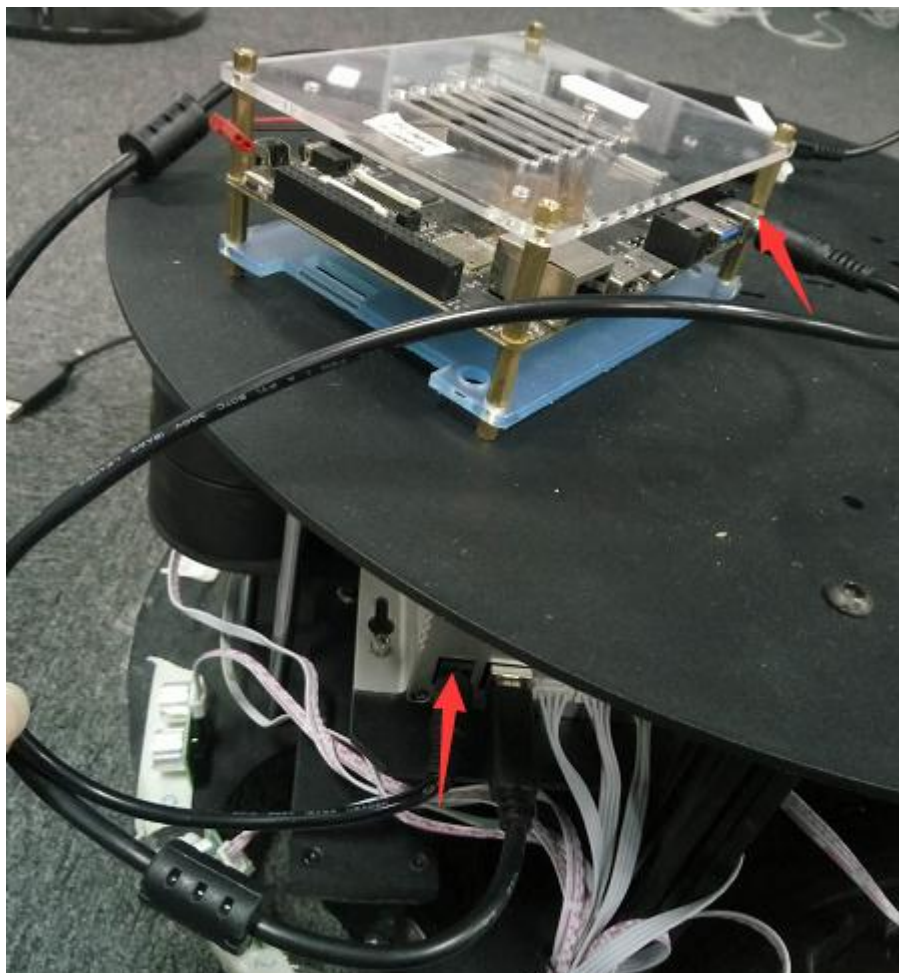
### 3. 陀螺仪与模块相连

---



陀螺仪的usb口与导航模块Port3口（右边的下面那个口）相接，陀螺仪必须正面摆放，且固定

## 4. 模块通电



导航模块PS2000C电源口与(E1或K2)的12V供电口相接



## 5. 模块与激光雷达相连



如果接雷达的线是一分为二的就把**大的**USB口那端和导航模块 port2  
口相连(靠近网口下面的usb口，**规定这口接雷达**)，用来进行数据通讯  
雷达线**小的**USB口和底盘5v usb口相连。仅用来给雷达供电

## 6. 超声波的连接与放置

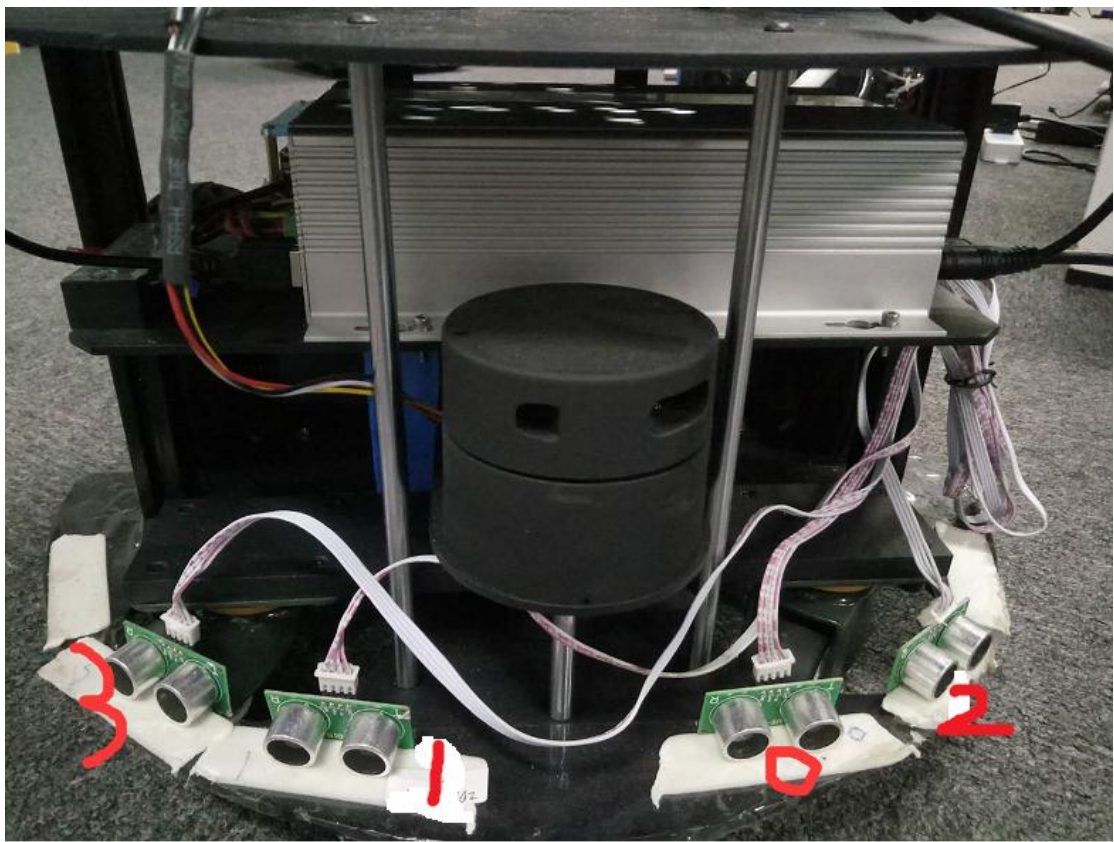
### (1) 超声波与底盘的接线



如上图所示为超声波与底盘接线，超声波口从左往右依次为 0、1、2、3、4



(2)超声波摆放的的位置



位置摆放原则 :超声波 0 和超声波 1 放在 E1 或 K2 的正前方。超声波 2 放在左侧偏 45 度 ,  
超声波 3 放在右侧偏 45 度 , 最后超声波 4 放在正后方

修订历史

日期	内容
2017-11-16	初稿,