

# Woosh Mobile 用户指南



WOOSH MOBILE 机器管理软件，专为 Android 移动平台打造同时提供 windows 版本，是仓储、工厂等多机工作场景的理想选择。该软件提供实时监控与控制功能，确保每台机器都处于最佳工作状态。通过简易的设备配置与地图构建，轻松实现机器的高效调度。

WOOSH MOBILE 软件设计人性化，操作界面直观易懂，无论是操作员还是运营管理员都能快速上手。它以其灵活性和易用性赢得了业界的广泛认可，成为机器人管理领域的佼佼者。

在复杂的工作环境中，WOOSH MOBILE 凭借其卓越的性能和稳定性，帮助使用人员提升工作效率，降低成本。选择 WOOSH MOBILE，让机器管理变得更加轻松高效。

## 版权及免责声明

---

本文档由**悟时创新科技有限公司**（以下简称：**悟时创新**）制作并保留所有权利。

任何机构及个人未经**悟时创新**事先的书面认可，不得以任何形式复制或传播本文档的任何内容，不得擅自使用文档中包含的任何产品专利。此外，本文档中包含的信息如有变更，恕不另行通知。本文档在编写时已尽可能包含了一切预防措施，悟时科技对文档中内容的错误、遗漏、或因使用文档不当而造成的直接或间接损害不承担任何责任。

制造商：深圳悟时创新科技有限公司

电话：0755-23006512

网址：[www.wooshrobo.com](http://www.wooshrobo.com)

邮箱：[support@wooshrobo.com](mailto:support@wooshrobo.com)

地址：宝安区深圳市宝安区宝安大道6095号福海文创园B栋206

# 关于文档

感谢您使用**悟时创新**的所有产品。

在使用 **WOOSH MOBILE** 标准软件之前，请仔细阅读本文档及相关手册，严格按照规范操作软件。

阅读后请妥善保管文档，以便随时查阅。

## 获得帮助

如需查询**悟时创新**其他机器人产品的基本信息，请访问悟时科技官网：[www.wooshrobo.com](http://www.wooshrobo.com)

如果您对于本文档有相关问题和意见，请发送邮件至：[support@wooshrobo.com](mailto:support@wooshrobo.com)

## 相关手册

手册	描述
WOOSH Design 用户指南	该文档介绍如何操作和设置机器人的 PC 端软件产品
机器人用户指南	该文档介绍如何配置、操控及维护机器人
部署件部署指南	该文档介绍如何安装部署机器人的部署件
技术规格说明书	该文档包含机器人应用的各类技术说明

## 发布说明

版本号	日期	说明
v1.0	2023/03/01	初版

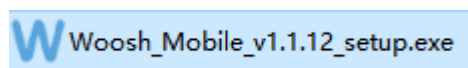
# 安装

## 系统要求

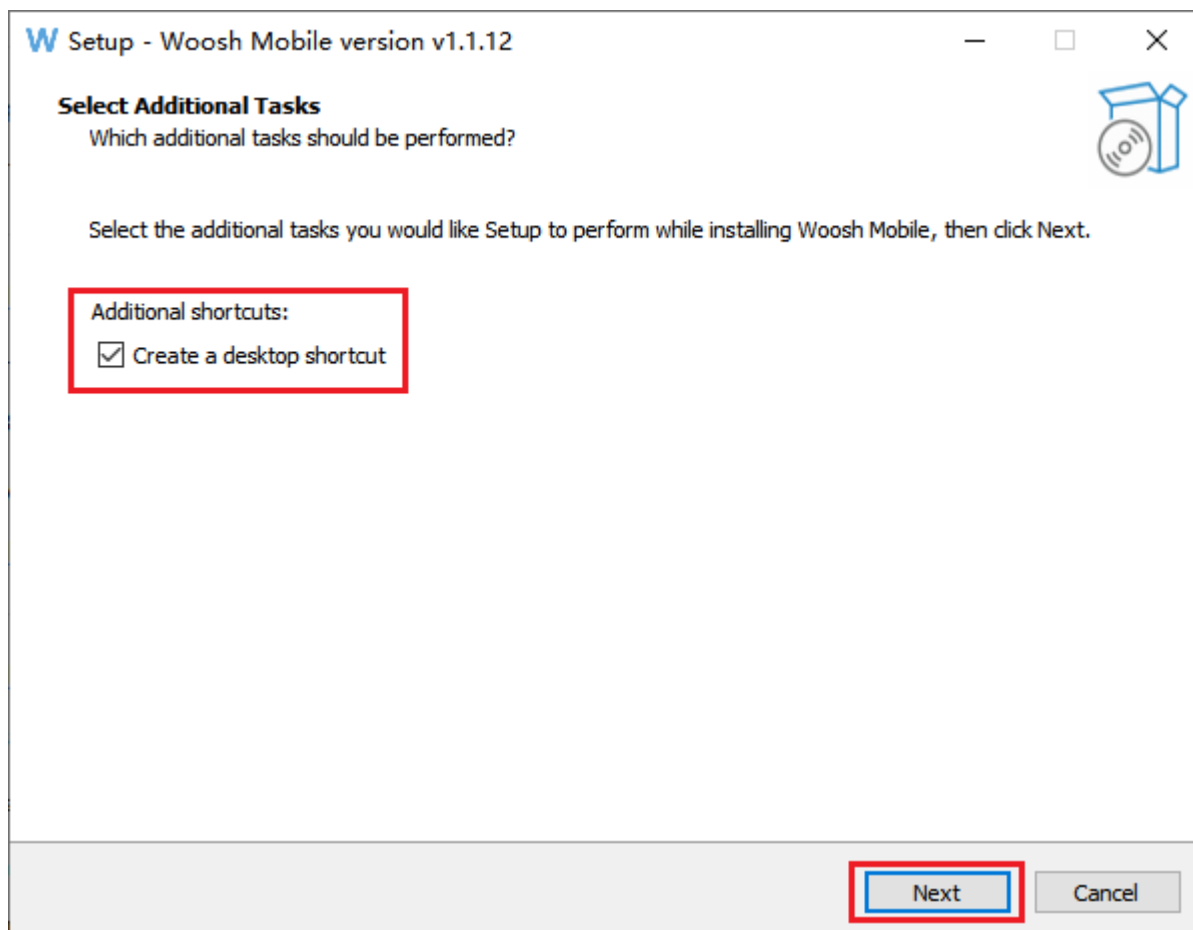
- 操作系统：Android 8.0及以上 或者 Windows 10及以上
- 内存：3GB及以上
- 硬盘空间：32GB及以上
- 显示器分辨率：1920\*1200及以上
- 屏幕尺寸：建议 8 英寸以上
- 网络设备：支持有线或WIFI无线上网

## 安装步骤(Windows)

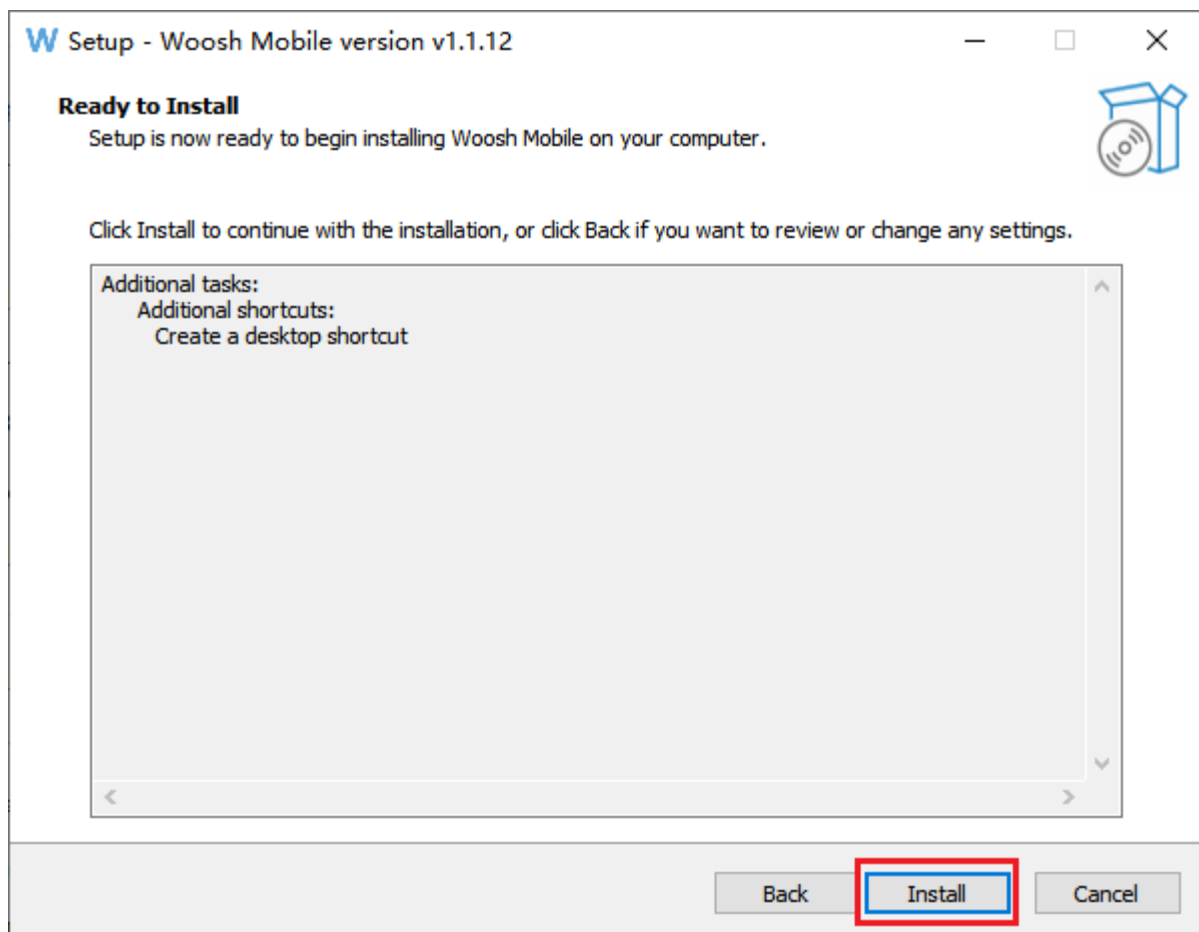
通过悟时创新电子邮件或附件U盘中获取 woosh\_Mobile\_v1.x.x\_setup.exe 安装包。



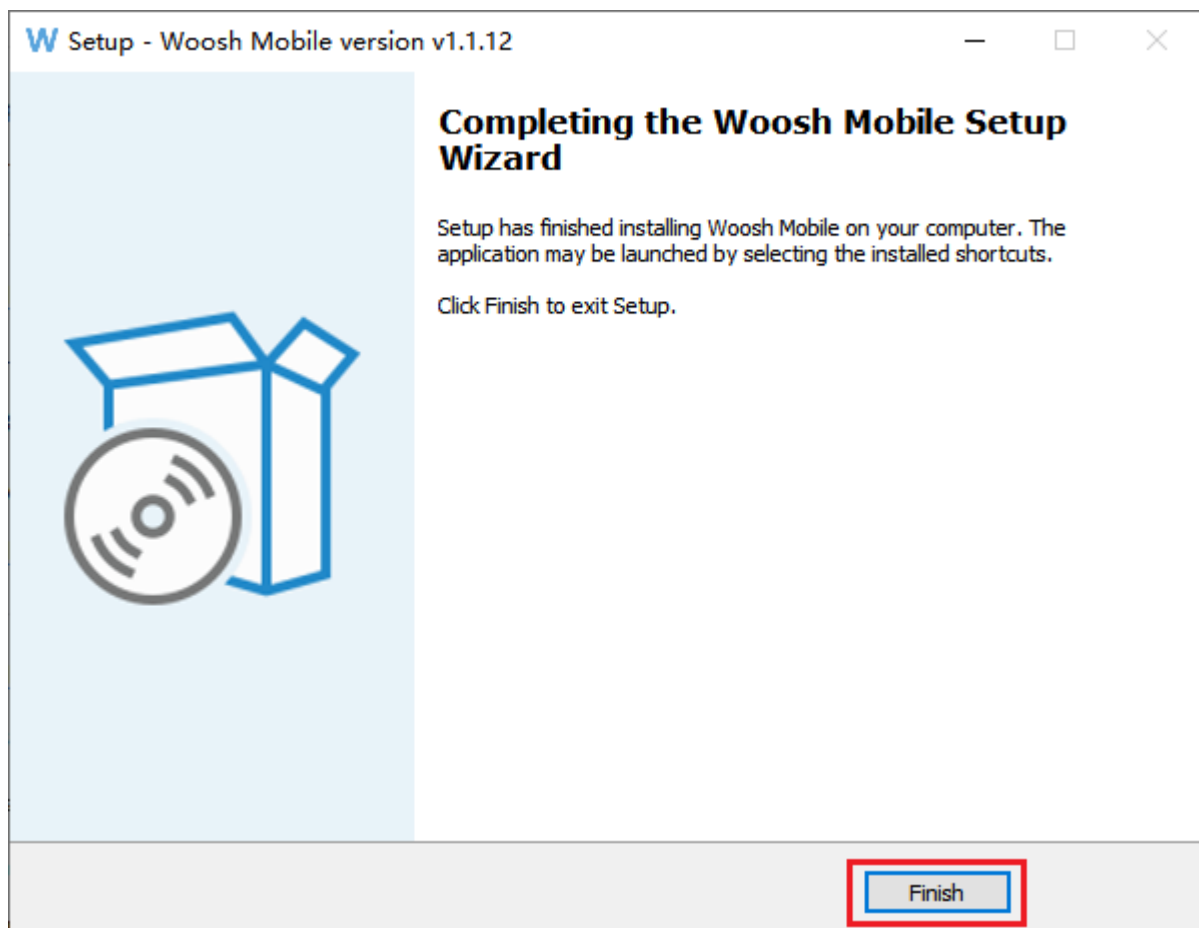
1. 双击 woosh\_Mobile\_v1.x.x\_setup.exe 启动安装程序，点击 Next ；



2. 点击安装默认安装路径 C:\Program Files (x86) 下；



3. 安装配置完成，软件的启动快捷方式将添加在桌面。



## 卸载

通过控制面板中的卸载程序功能找到本软件进行卸载。

## 升级

取得最新版本的 **WOOSH MOBILE** 安装包后，双击安装，安装程序将自动寻找旧版本的安装路径并提示覆盖。

若需要更换安装路径，点击浏览并选择新路径进行安装即可。

# 快速开始

本章将指导您如何快速入门使用 WOOSH MOBILE 机器人管理软件，涵盖连接设备、机器人信息监控，任务信息监控等基本操作。

## 连接设备

使用 WOOSH MOBILE 连接机器人方可使用本软件所提供的所有功能。

### 连接机器人热点

1. 开启机器人热点，详见《视频教程》。
2. 进入平板系统 WIFI 连接界面，连接机器人热点 WOOSH-000000Z，输入默认密码 woosh888。
3. 进入 WOOSH MOBILE 首页，点击左下角 未连接，进入连接页面。



4. 在弹窗中输入 机器人 的 IP 和 端口，点击 连接，建立连接。



完成连接后，状态将显示机器人系统当前使用的地图和车的状态，电流等信息，若未连接则为空；

## 通过WIFI连接机器人

1. 确保机器人与平板设备连接至同一网络。
2. 获取机器人 IP，详见《视频教程》。
3. 同热点连接第三步。
4. 同热点连接第四步。



功能说明



WOOSH MOBILE 主要有三大模块，分别为 [监控](#)、[地图](#) 和 [设置](#)。

功能	图示	说明
返回主页		点击该按钮将返回至主页
连接机器人		显示当前连接的机器人，点击可进去连接页面，切换连接至其他机器人
机器人状态		显示机器人当前状态，点击可查看机器人历史状态码
机器人IP		显示机器人的 IP
机器人电量		显示机器人当前电量
网络连接状态		显示机器人网络连接状态
调度连接状态		显示机器人与调度的连接状态
急停状态		显示机器人急停按钮状态

功能	图示	说明
导航状态		显示机器人导航定位状态
监控模块		点击将进入机器人监控模块
地图管理		点击将进入地图管理模块
控制台模块		点击将进入机器人设置模块

## 监控

监控信息模块在机器人管理系统中扮演着至关重要的角色，它能够实时监控并报告各种关键状态信息，确保系统的高效运行和安全性。



### 任务指令

任务指令操作栏在监控页面下方，包括 **暂停**、**继续** 和 **取消** 等指令。

指令	说明
暂停	暂停当前任务，对 <b>执行中</b> 任务有效
继续	继续执行当前任务，对 <b>暂停的</b> 任务有效
取消	取消当前任务
下一步	跳过当前等待，执行下一个动作
重做	重做选定的任务
完成	将当前任务标记为完成
重置	重置当前任务集并且释放机器人

### 执行预定义任务

机器人在 **空闲** 状态时，可执行预定义任务。点击 **预定义任务**，选中任务，点击 **开始**。即可执行预定义任务。



30001

空闲

IP 172.20.254.63 99%

16:23

预定义任务

●调度任务

1

ID:2133720439 循环次数:0

1

目的地:7F293BC9 组合:0

搬运任务:上料 等待时间:0

2

目的地:7F40D667 组合:2

搬运任务:下料 等待时间:0

2

ID:2137586269 循环次数:0

3

ID:-2084807642 循环次数:0

开始

LJSZ4x:4F 前往:- :- - (-0.14,7.56)



充电

泊车

## 充电泊车

机器人在 **空闲** 状态可执行，**充电** 任务。点击 **预定义任务**，在下方操作栏右侧，可以点击执行 **充电** 和 **泊车** 任务。



30001

空闲

IP 172.20.254.63 93%

16:29

预定义任务

●调度任务

1

ID:2133720439 循环次数:0

2

ID:2137586269 循环次数:0

3

ID:-2084807642 循环次数:0

开始

LJSZ4x:4F 前往:- :- - (-3.14,2.49)



充电

泊车

## 地图管理

地图管理模块，可以切换机器人地图、管理地图和构建新地图等。



## 构建地图

1. 点击 **添加场景** 可进入遥控构建新地图页面。



2. 切换至 **部署** 模式，点击 **开始**，即可遥控构图。



下方左侧虚拟摇杆可控制机器人前进/后退

下方右侧虚拟摇杆可控制机器人左右转向

3. 设定 场景名 和 地图名。



4. 当机器人扫描区域已完全覆盖工作区域时，点击 保存 即可完成构图。

## 切换地图

1. 右侧场景列表中选中场景，下方地图列表中选中地图，点击 使用地图。



2. 在确认框中，点击 **确定** 完成地图切换。



# 控制台

机器人控制台主要有 机器人配置、遥控控制、初始化 和 WIFI配置 四大模块。

## 机器人配置

🏠

30001

■ 空闲

IP 172.20.254.63

🔋 62%

📶

🔔

📶

17:01

机器人

遥控

初始化

WIFI

关于

模式

自动模式

☒ 部署 ☐ 任务 ☐ 调度

调度IP

172.20.8.99

调度端口

5420

修改

信息

编号

30001

名称

30001

修改

模型

wooshmodel\_robbase200\_cp\_y

尺寸

1250 x 670 x 1550 mm

载重

150 kg

系统

UROS

应用

1.1.5-20

位姿

(4.13, 3.54, 0.00)

速度

0.00 m/s, 0.00 rad/s

配置

开关

自主充电

自主泊车

货物检测

占用状态

满电量

100%

空闲电量

98%

低电量

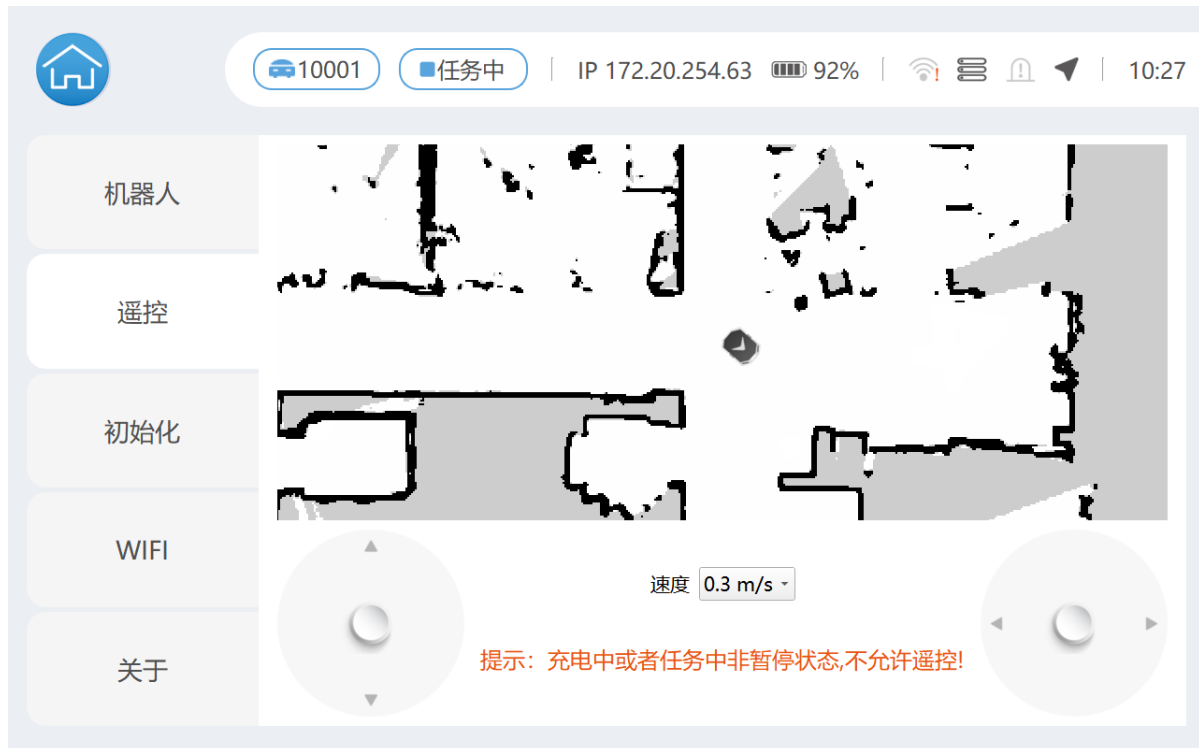
95%

配置说明：

配置项	图示	描述
模式切换	1	切换模式，三种模式分别是 部署、任务 和 调度
调度地址修改	2	可修改机器人连接的调度地址
机器人名称修改	3	可修改机器人显示名称
自主充电开关	4	可开关机器人自主充电功能
自主泊车开关	5	可开关机器人自主泊车功能
货物检测开关	6	可开关机器人货物检测功能
人为占用	7	可将机器人设定为占用状态
满电量设置	8	机器人电量高于该电量，将退出充电
空闲电量设置	9	机器人电量高于该电量，有任务则优先任务
低电量设置	10	机器人电量低于该电量，将前往充电桩充电



## 遥控机器人



注意：遥控机器人时，请将视线需放于机器人上，通过虚拟手柄操控机器人，切勿盯着屏幕遥控，以免造成设备损坏或人身伤害。

## 位置校准

机器人位置校准有三种方式，分别是：原点复位、复位点复位、手动复位。详情请参阅《机器人用户指南》。



### 原点复位

1. 将机器人遥控至地图 **原点**。
2. 初始化页面，点击 **机器人图标移至原点**，再点击 **原地初始化**，即可完成原点复位。



注意：机器人的复位姿态需与设置的点一致，可通过查看地图上实时的激光雷达数据与地图实体墙重合程度来判断是否复位姿态准确。

## 原地复位（推荐）

1. 不需要移动机器人。
2. 查看地图上实时显示的雷达数据是否与地图实体墙重合程度，如果重合程度高，点击 **原地初始化**，弹框确定即可完成初始化。



## 配置机器人WiFi

1. 在WIFI配置页面，点击 **添加WIFI**，在右侧信息栏输入本地局域网WiFi账号与密码，点击下方的 **连接**，即可添加WiFi。
2. 完成连接后，机器人将语音播报局域网分配的 IP；重新播报 IP 操作请参阅《机器人用户指南》。

语言切换



10001

任务中

IP 172.20.254.63

67%









10:52

机器人

遥控

初始化

WIFI

关于

语言

APP版本

通讯版本

H-DPI

中文

☐

英文

1.1.12

0.1.25

☐

2

公司电话: 0755-23006512 (工作日)  
产品咨询: 18138402707 (全天) 13058156000 (全天)  
官方网站: www.wooshrobot.com  
电子邮箱: sales@wooshrobot.com