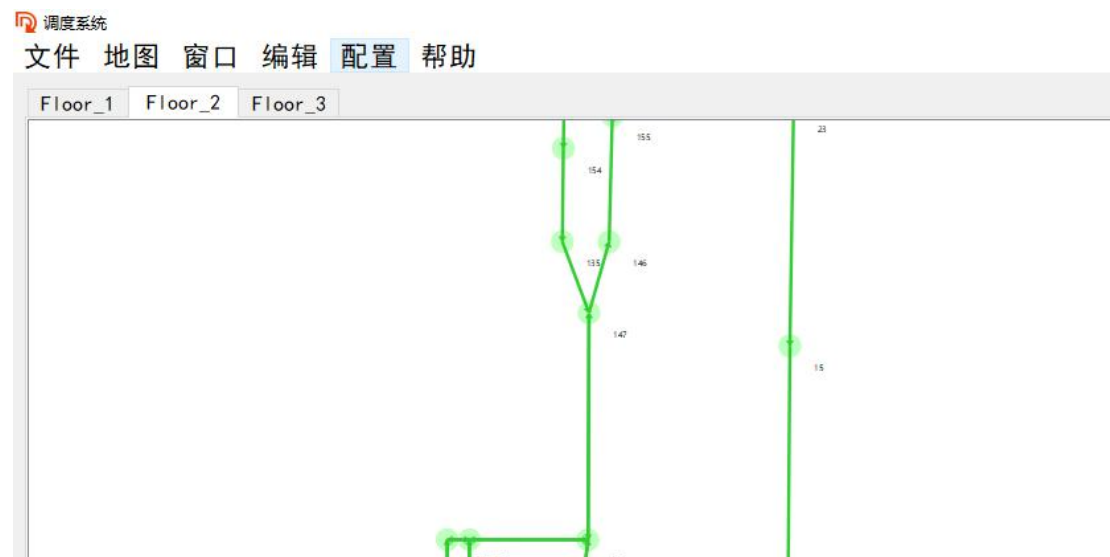
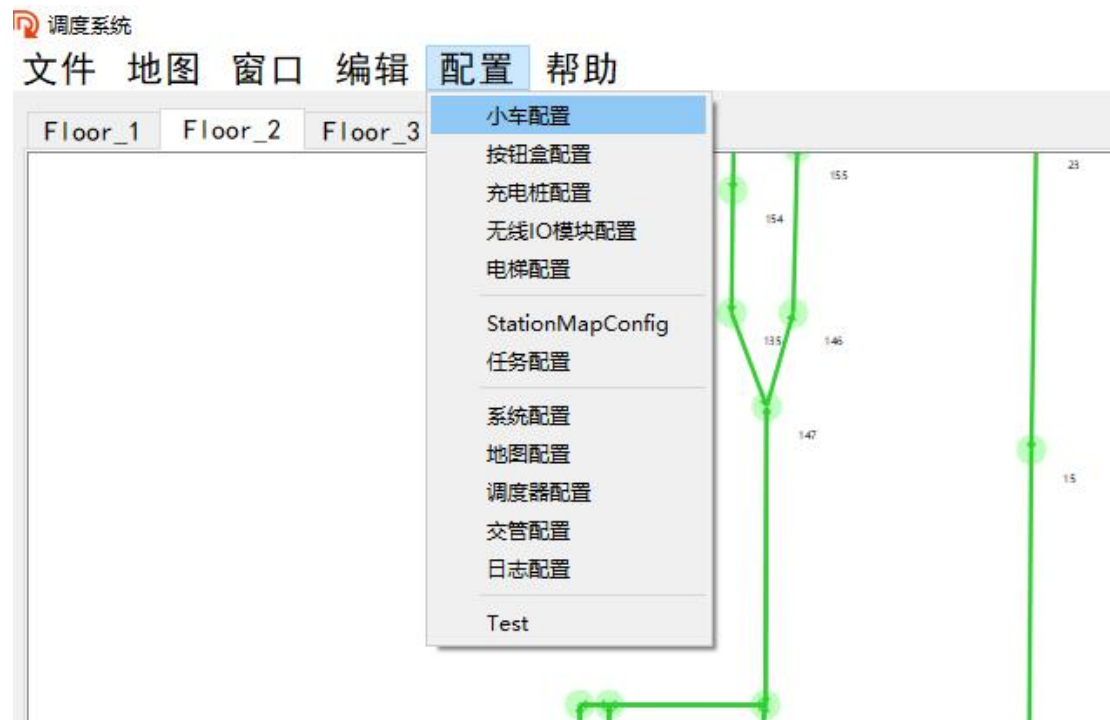


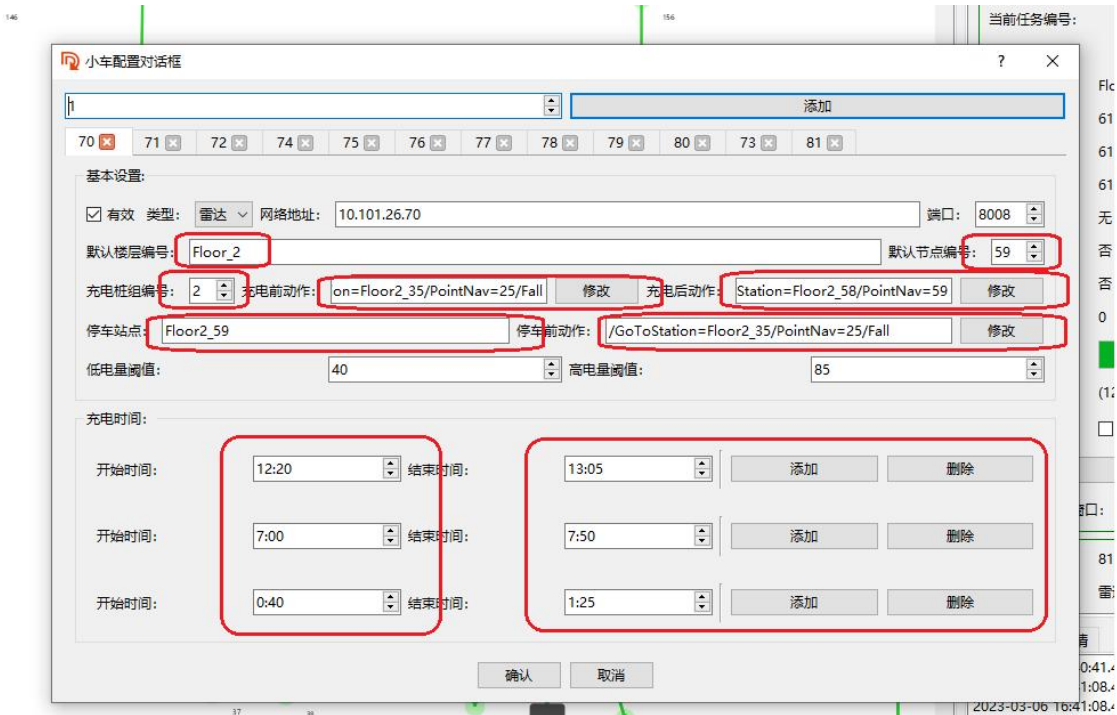
第一步点击设置



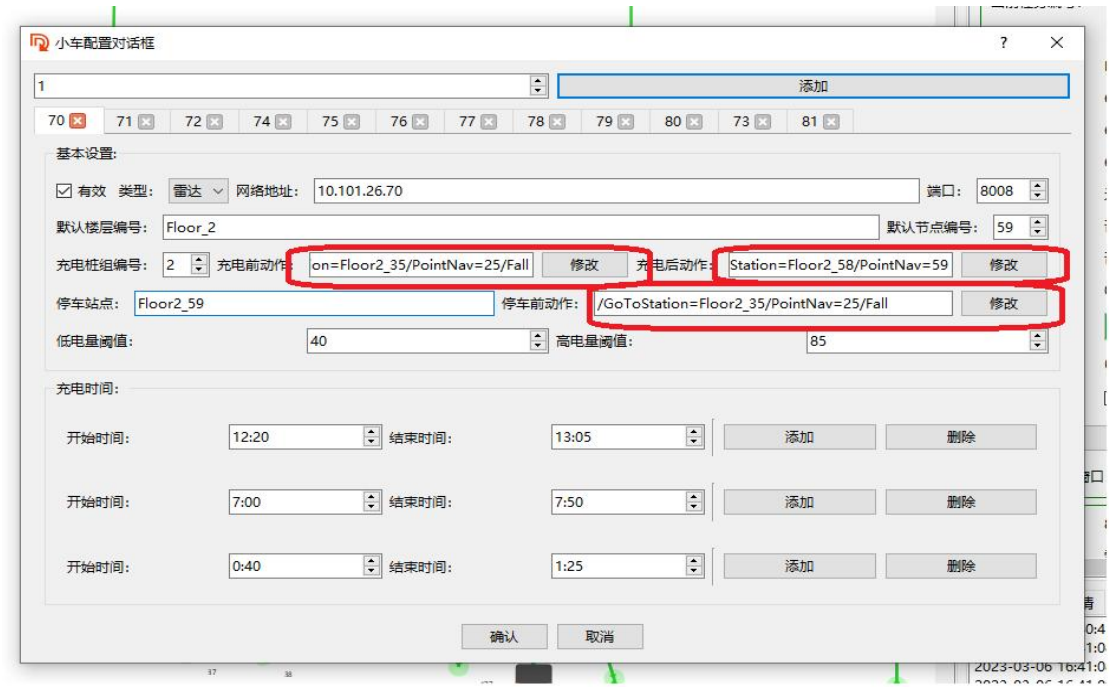
第二步点击小车设置



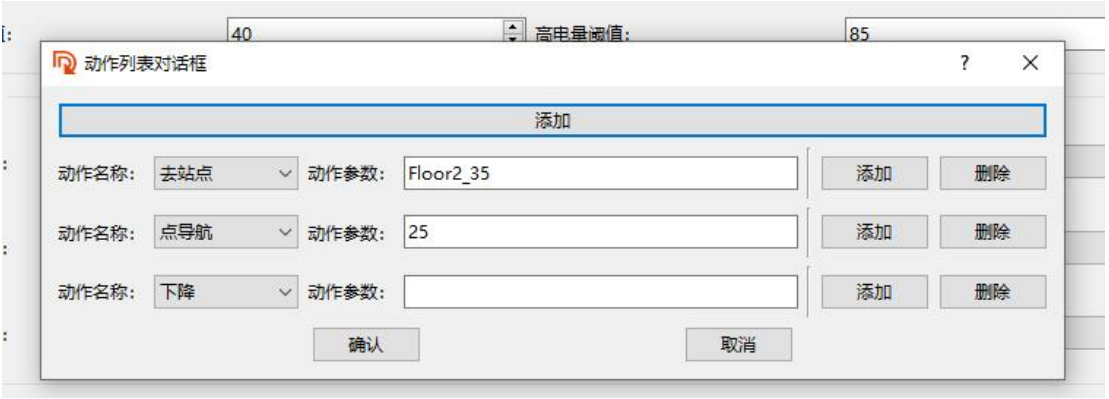
第三步，找到你要更换的小车，请将图片中的红框中的参数记录下来，然后将记录下来的参数，填写到备用小车中，如图所示。



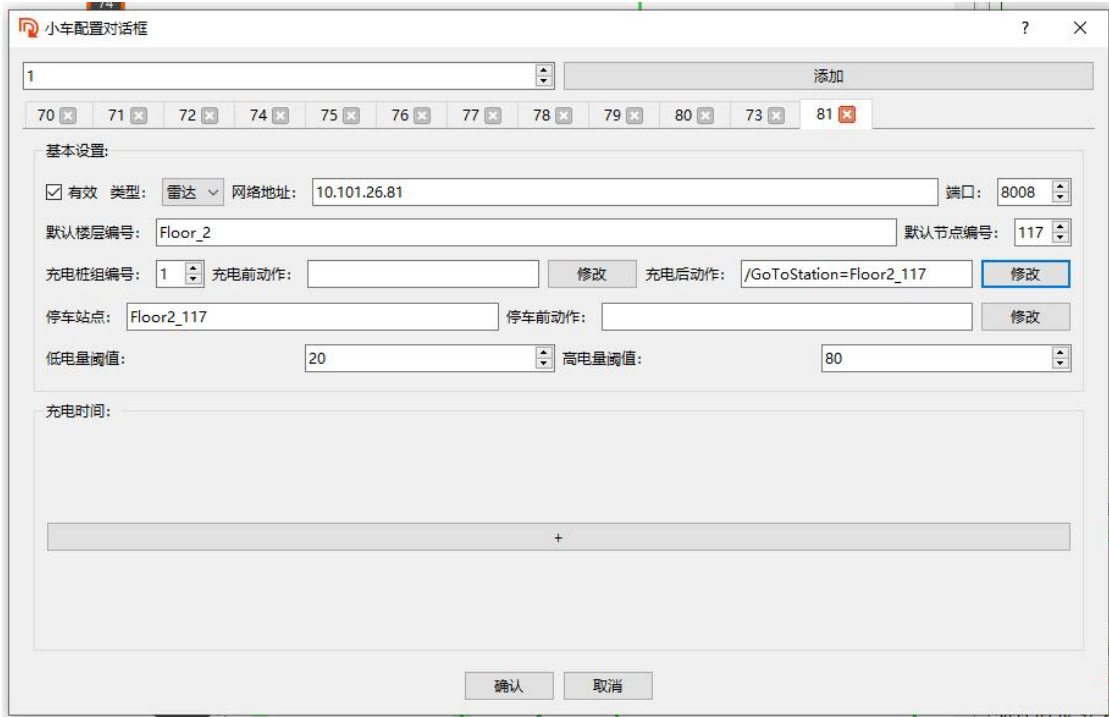
下面三个红框有修改的按钮要点击才能看到里面的参数



这是点击了，修改按钮的详细参数，都需要记录下来，都记录下后。将对应的参数，都填写到备用小车中。



没更换前。



比如 70 号小车坏了，他的参数是如图

小车配置对话框

1

添加

70 x 71 x 72 x 74 x 75 x 76 x 77 x 78 x 79 x 80 x 73 x 81 x

基本设置:

☒ 有效 类型: 雷达 网络地址: 10.101.26.70 端口: 8008

默认楼层编号: Floor_2 默认节点编号: 59

充电桩编号: 2 充电前动作: on=Floor2_35/PointNav=25/Fall 修改 充电后动作: Station=Floor2_58/PointNav=59 修改

停车站点: Floor2_59 停车前动作: /GoToStation=Floor2_35/PointNav=25/Fall 修改

低电量阈值: 40 高电量阈值: 85

充电时间:

开始时间: 12:20 结束时间: 13:05 添加 删除

开始时间: 7:00 结束时间: 7:50 添加 删除

开始时间: 0:40 结束时间: 1:25 添加 删除

确认 取消

备用小车更换 70 小车更换后，他们的参数是一模一样的。

小车配置对话框

1

添加

70 x 71 x 72 x 74 x 75 x 76 x 77 x 78 x 79 x 80 x 73 x 81 x

基本设置:

☒ 有效 类型: 雷达 网络地址: 10.101.26.81 端口: 8008

默认楼层编号: Floor_2 默认节点编号: 59

充电桩编号: 2 充电前动作: on=Floor2_35/PointNav=25/Fall 修改 充电后动作: Station=Floor2_58/PointNav=59 修改

停车站点: Floor2_59 停车前动作: /GoToStation=Floor2_35/PointNav=25/Fall 修改

低电量阈值: 40 高电量阈值: 85

充电时间:

开始时间: 12:20 结束时间: 13:05 添加 删除

开始时间: 7:00 结束时间: 7:50 添加 删除

开始时间: 0:40 结束时间: 1:25 添加 删除

确认 取消

2023-03-06 16:41

更换好后，将坏的小车有效勾选关闭掉，如图现在是没有关闭的状态

小车配置对话框

1

70 ✕ 71 ✕ 72 ✕ 74 ✕ 75 ✕ 76 ✕ 77 ✕ 78 ✕

基本设置:

☒ 有效 类型: 雷达 网络地址: 10.101.26.70

默认楼层编号: Floor_2

充电桩组编号: 2 充电前动作: on=Floor2_35/PointNav=25/Fall

停车站点: Floor2_59 停车前动作:

低电量阈值: 40 高电量阈值:

充电时间:

下面的是关闭成功后。

小车配置对话框

1

70 ✕ 71 ✕ 72 ✕ 74 ✕ 75 ✕ 76 ✕ 77 ✕ 78 ✕

基本设置:

☐ 有效 类型: 雷达 网络地址: 10.101.26.70

默认楼层编号: Floor_2

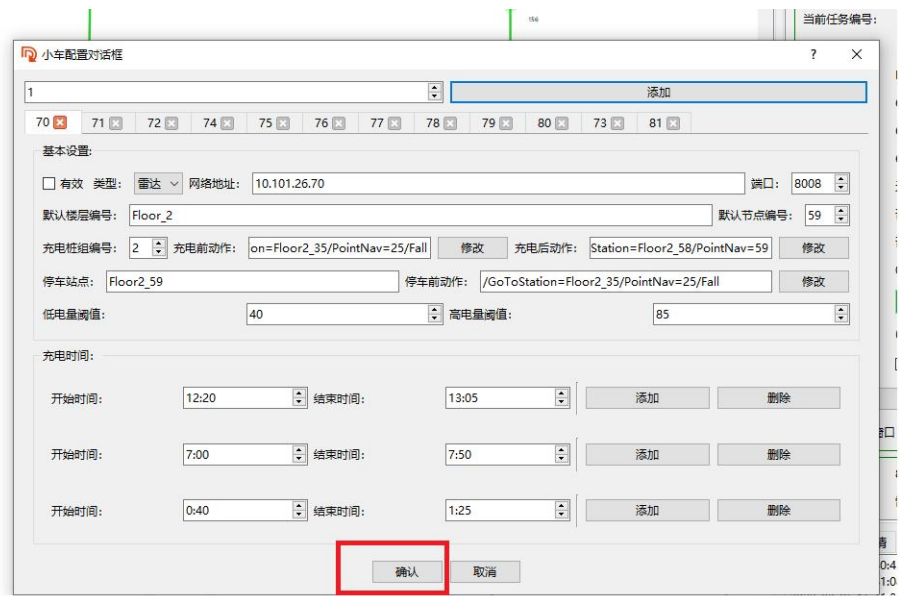
充电桩组编号: 2 充电前动作: on=Floor2_35/PointNav=25/Fall 修

停车站点: Floor2_59 停车前动作:

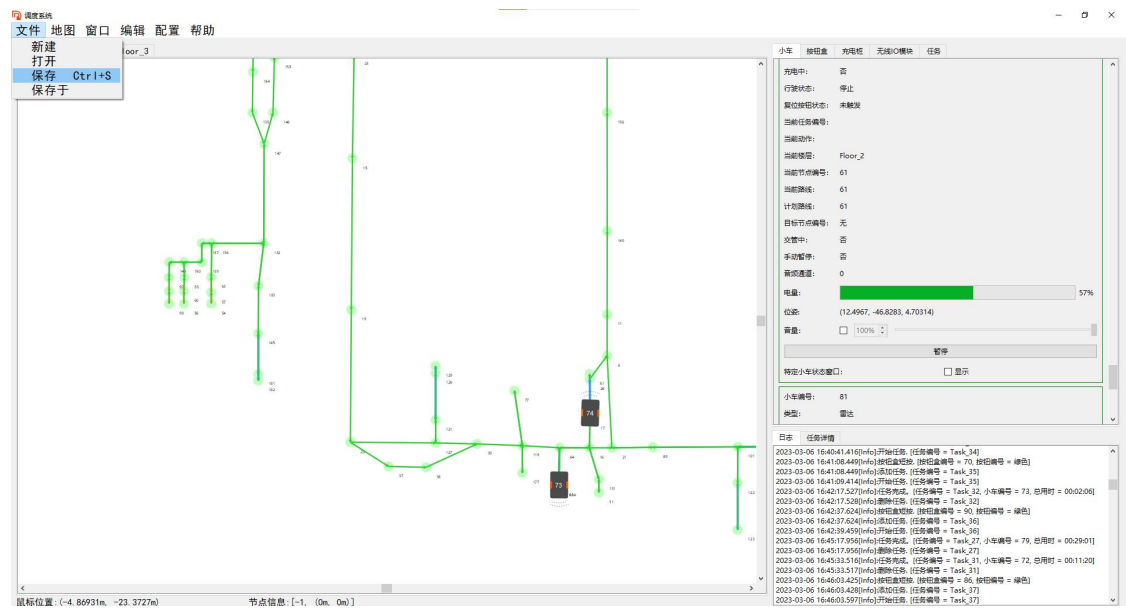
低电量阈值: 40 高电量阈值:

充电时间:

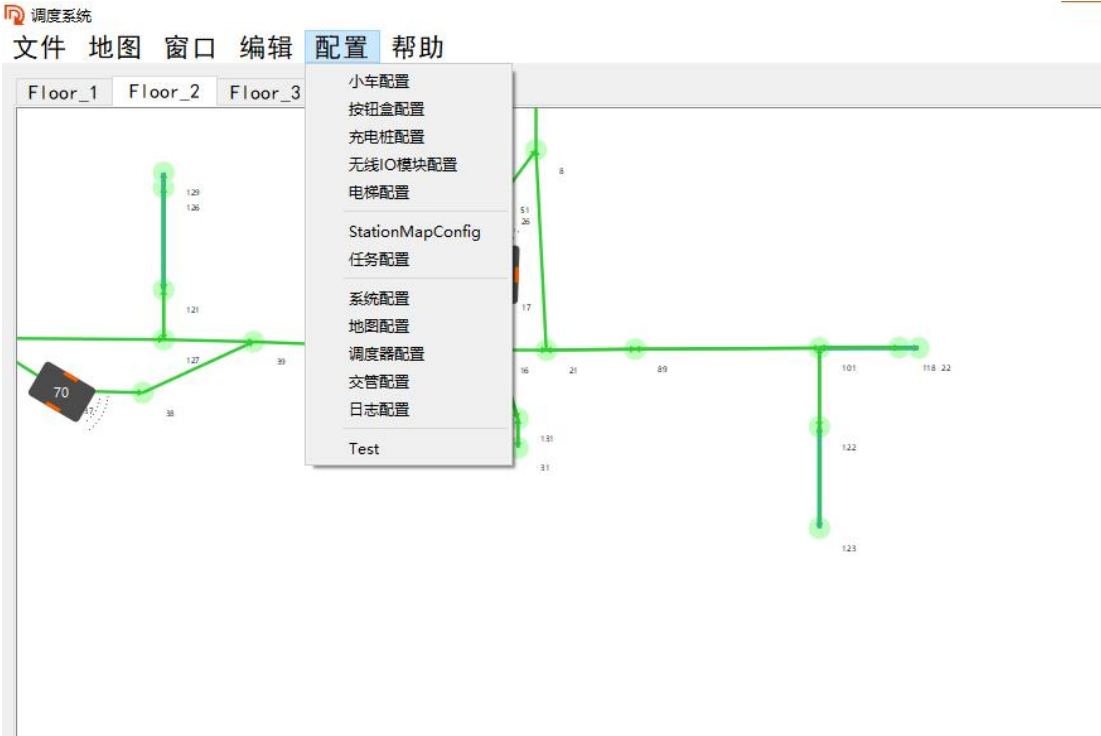
然后点击确认如图。



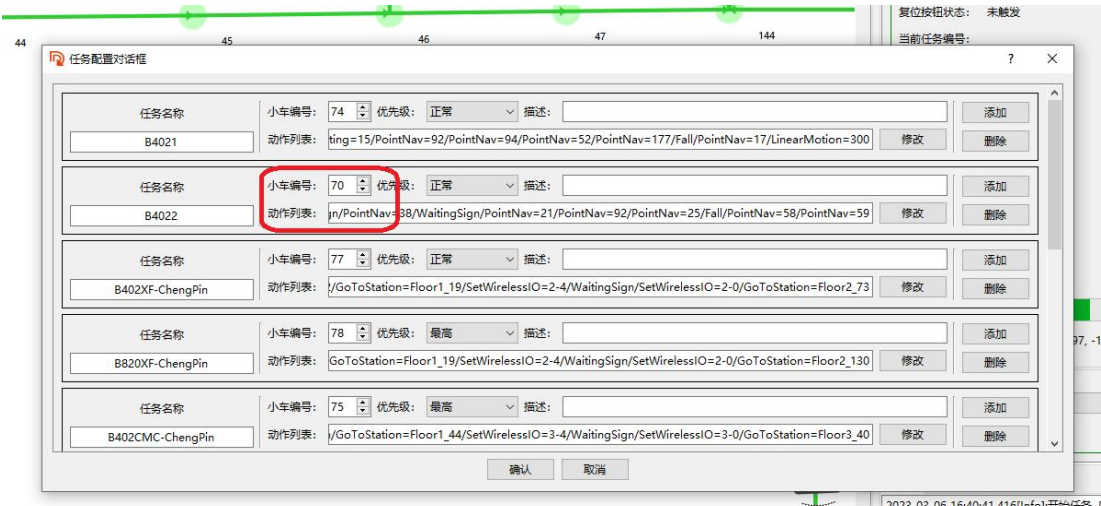
然后保存如图。



第四步，更换任务中的小车编号
首先点击设置，在点击任务配置



找到要换的车 70 号如图



在红框中填写备用小车的编号如图。

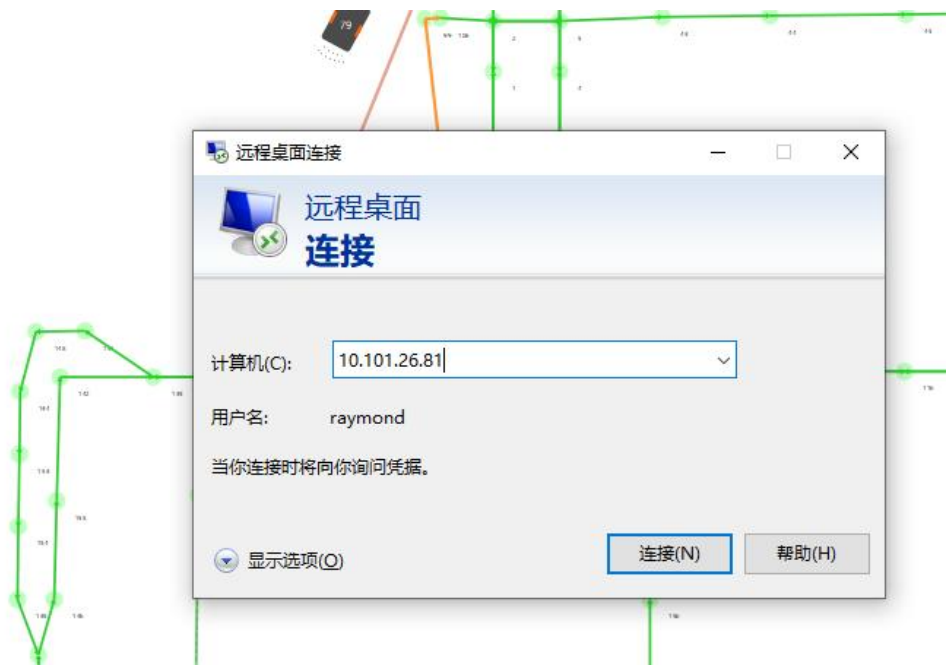
任务配置对话框

任务名称	小车编号	优先级	描述	添加
B4021	74	正常	ting=15/PointNav=92/PointNav=94/PointNav=52/PointNav=177/Fall/PointNav=17/LinearMotion=300	修改 删除
B4022	80	正常	jn/PointNav=38/WaitingSign/PointNav=21/PointNav=92/PointNav=25/Fall/PointNav=58/PointNav=59	修改 删除
B402XF-ChengPin	77	正常	/GoToStation=Floor1_19/SetWirelessIO=2-4/WaitingSign/SetWirelessIO=2-0/GoToStation=Floor2_73	修改 删除
B820XF-ChengPin	78	最高	GoToStation=Floor1_19/SetWirelessIO=2-4/WaitingSign/SetWirelessIO=2-0/GoToStation=Floor2_130	修改 删除
B402CMC-ChengPin	75	最高	/GoToStation=Floor1_44/SetWirelessIO=3-4/WaitingSign/SetWirelessIO=3-0/GoToStation=Floor3_40	修改 删除

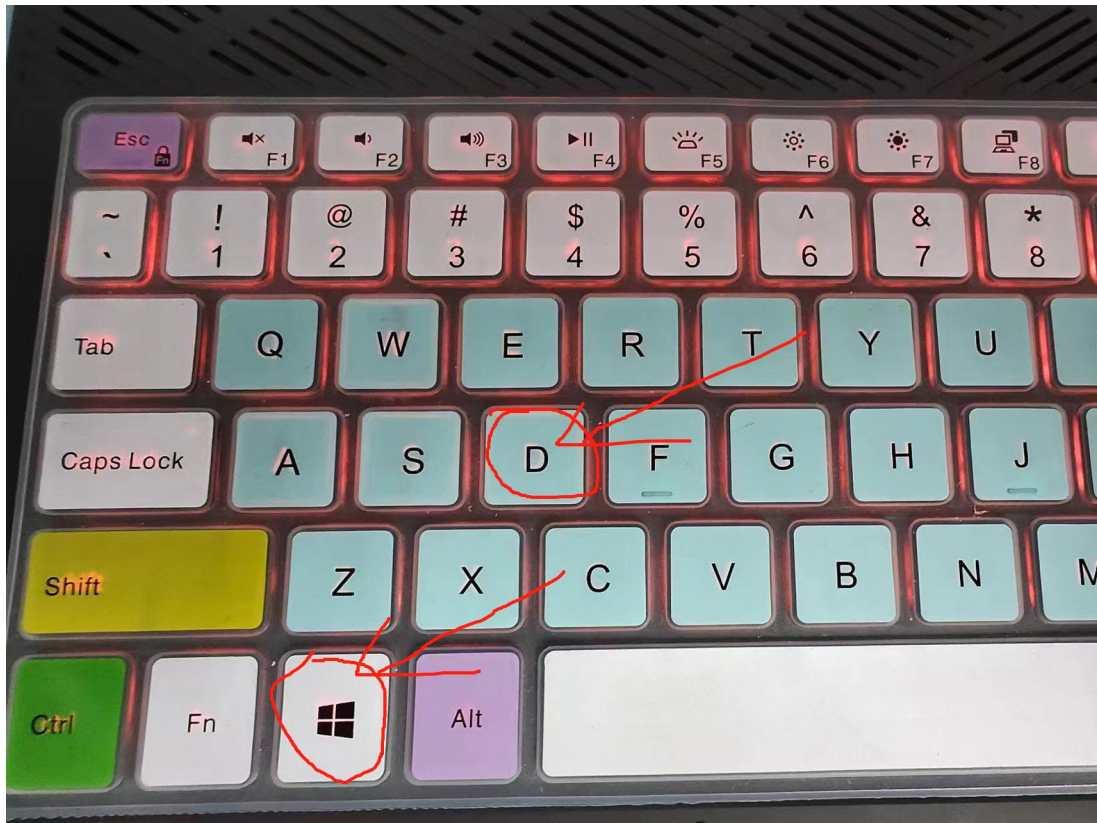
确认 取消

在点击确认和保存。

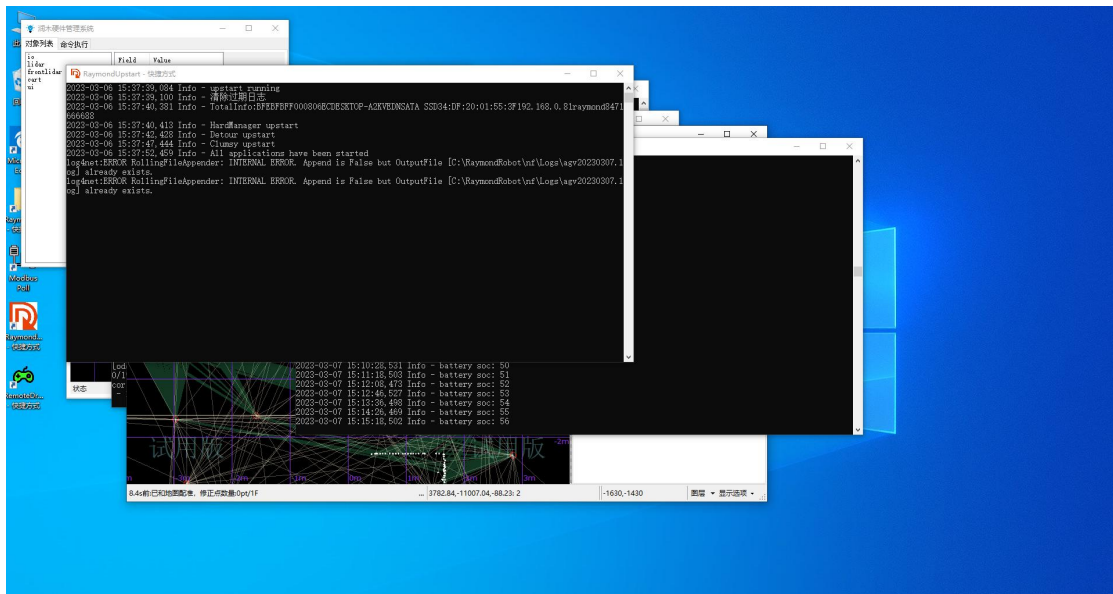
第五步，在查看更换后的小车在几楼，然后需要进入此小车内置电脑中打开远程找到更换后的小车 ID 点击连接



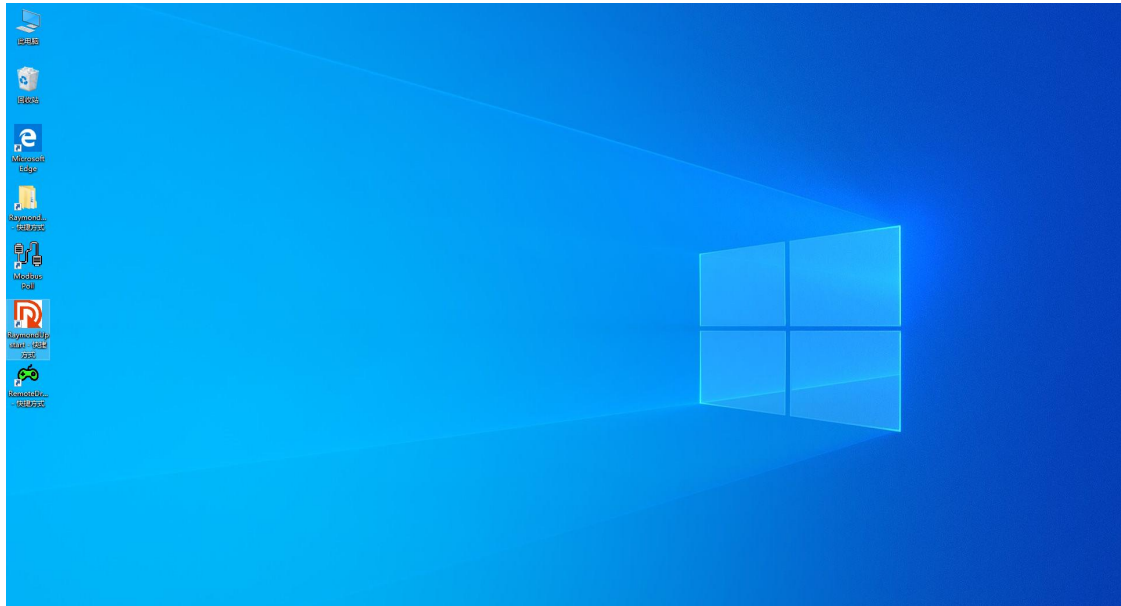
进入后按住 WIN+D 可隐藏窗体应用如图。



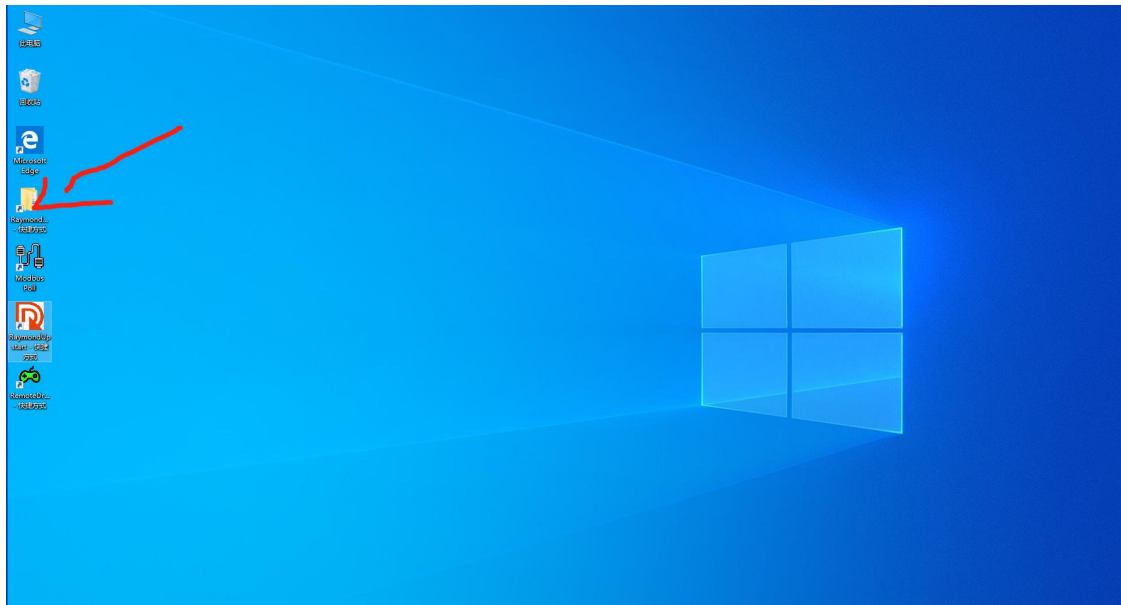
没隐藏前，



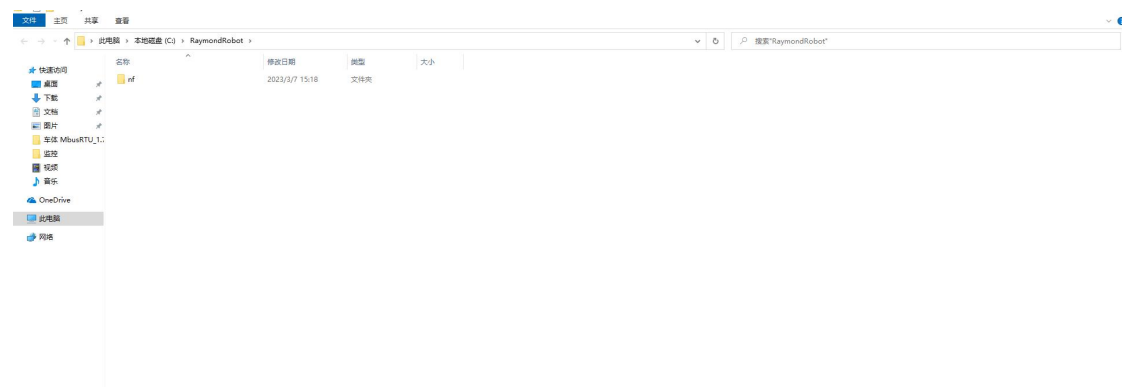
隐藏后



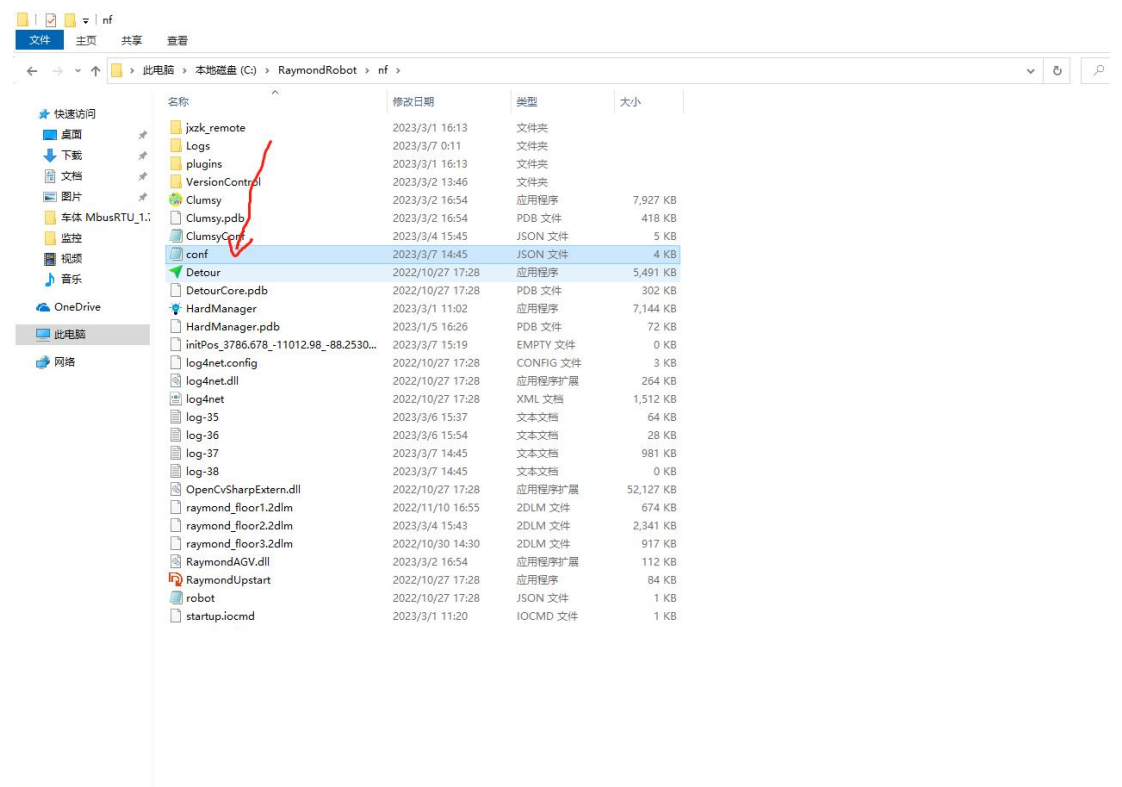
然后点击文件夹如图



继续点击



点击此文件文件 `conf`,如果有 `conf.json` 不用在意这是他的后缀我们只在意，点前面的是不是 `conf` 就可以。



进入后找到这段文字"filename": "C:\\RaymondRobot\\nf\\raymond_floor1.2dlm",
然后在查看现实中的小车在那层楼，比如在，三楼我们就将 floor1.2dlm 中的 1 改成 3
如过是二楼就改成 2， floor2.2dlm 如图

没改前

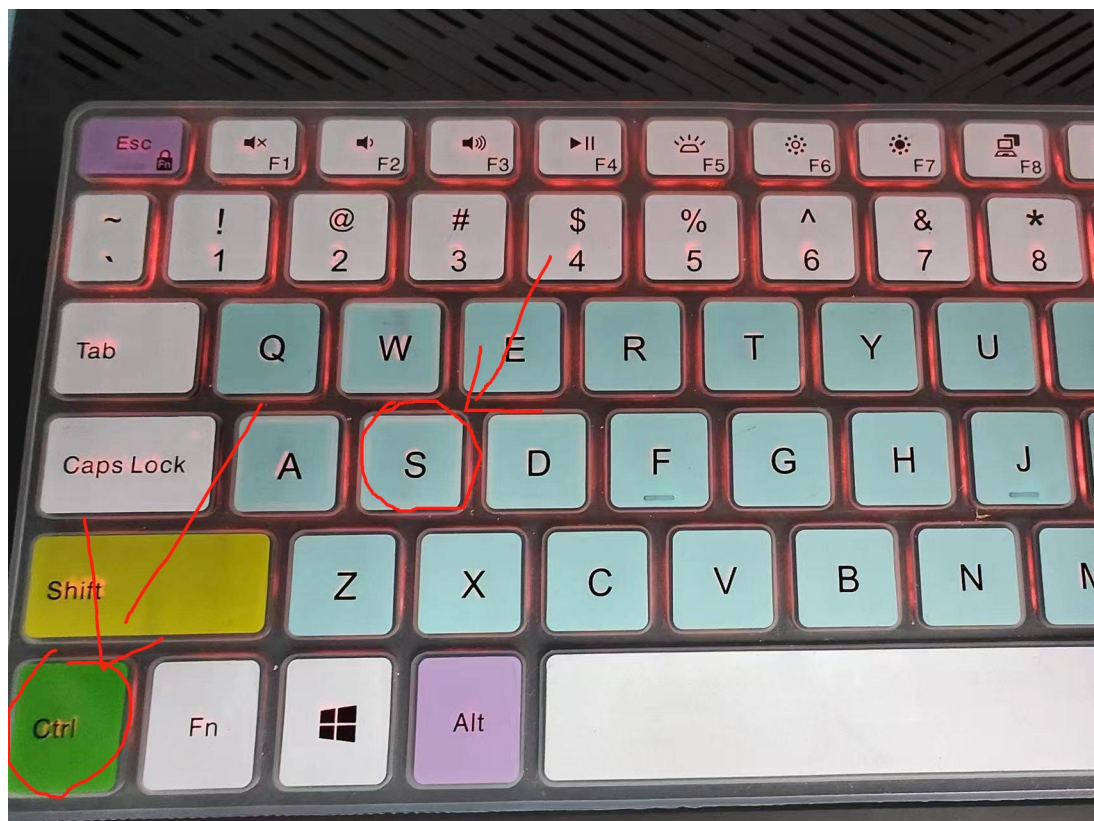
```
    "display": true,  
    "useFineCorrection": true,  
    "xyDiffSigma": 50.0,  
    "thSigma": 3.0,  
    "mask_dist": 150.0,  
    "mask_angle_range": 1.2999999523162842,  
    "coveredFactor": 0.2,  
    "maxCoveredDist": 5000.0,  
    "rc_dist": 75.0,  
    "angleMaskDistThres": 150.0,  
    "mask_ang_breakingdeg": 2.7000000476837158,  
    "mask_trigger_dist": 90.0,  
    "mask_angle_max_diff": 1500.0,  
    "double_layer_distance": 1500.0,  
    "name": "odometry_1"  
  }  
},  
"positioning": [  
  {  
    "type": "lidarmapsettings",  
    "options": {  
      "filename": "C:\\RaymondRobot\\nf\\raymond_floor1.2dlm",  
      "mode": 1,  
      "frame_kill_distance": 700.0,  
      "frame_distant": 10000.0,  
      "immediateNeighborMatch": 15,  
      "allowMapRefine": true,  
      "allowPCRefine": false,  
      "refineSlot": 0.5,  
      "refineDistFactor": 0.7,  
      "refineDistThres": 15000.0,  
      "refineDist": 200.0,  
      "disabled": false,  
      "step_error_xy": 50.0,  
      "step_error_th": 1.0,  
      "baseErrorXY": 20.0,  
      "baseErrorTh": 2.0,  
      "ptType": "RP",  
      "allowRemovesIsolated": false,  
      "reflexDupThres": 0.0,  
      "reflexDistWnd": 200.0,  
      "reflexCandidates": 20,  
      "ScoreThres": 0.35
```



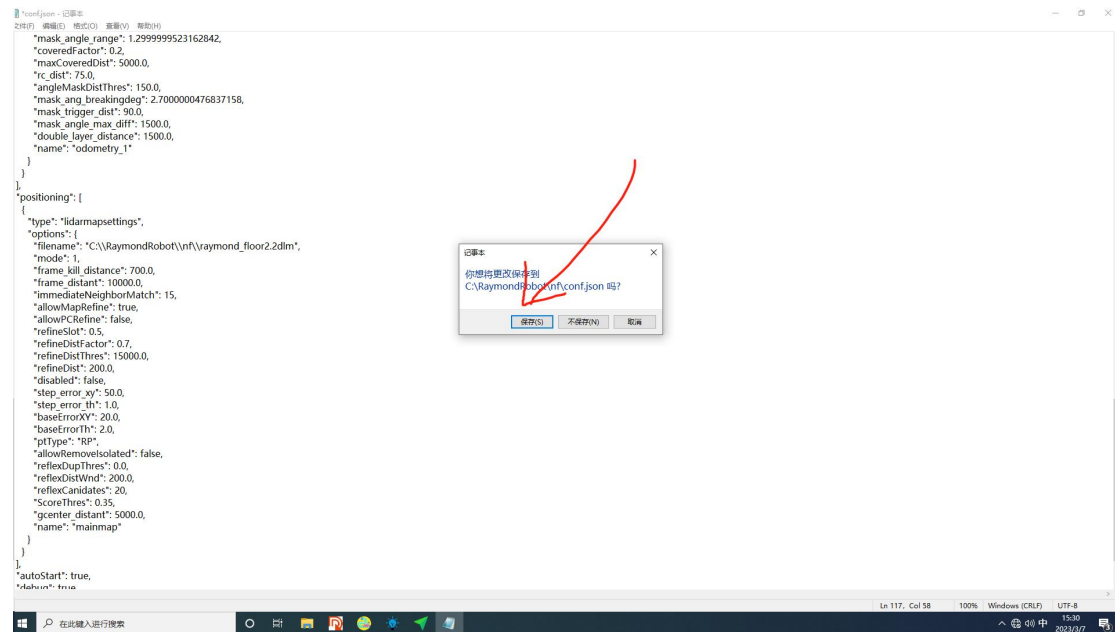
更改后。

```
"rc_dist": 75.0,  
"angleMaskDistThres": 150.0,  
"mask_ang_breakingdeg": 2.7000000476837158,  
"mask_trigger_dist": 90.0,  
"mask_angle_max_diff": 1500.0,  
"double_layer_distance": 1500.0,  
"name": "odometry_1"  
}  
},  
"positioning": [  
  {  
    "type": "lidarmapsettings",  
    "options": {  
      "filename": "C:\\\\RaymondRobot\\\\nf\\\\raymond_floor3\\\\2dlm",  
      "mode": 1,  
      "frame_kill_distance": 700.0,  
      "frame_distant": 10000.0,  
      "immediateNeighborMatch": 15,  
      "allowMapRefine": true,  
      "allowPCRefine": false,  
      "refineSlot": 0.5,  
      "refineDistFactor": 0.7,  
      "refineDistThres": 15000.0,  
      "refineDist": 200.0,  
    }  
  }  
]
```

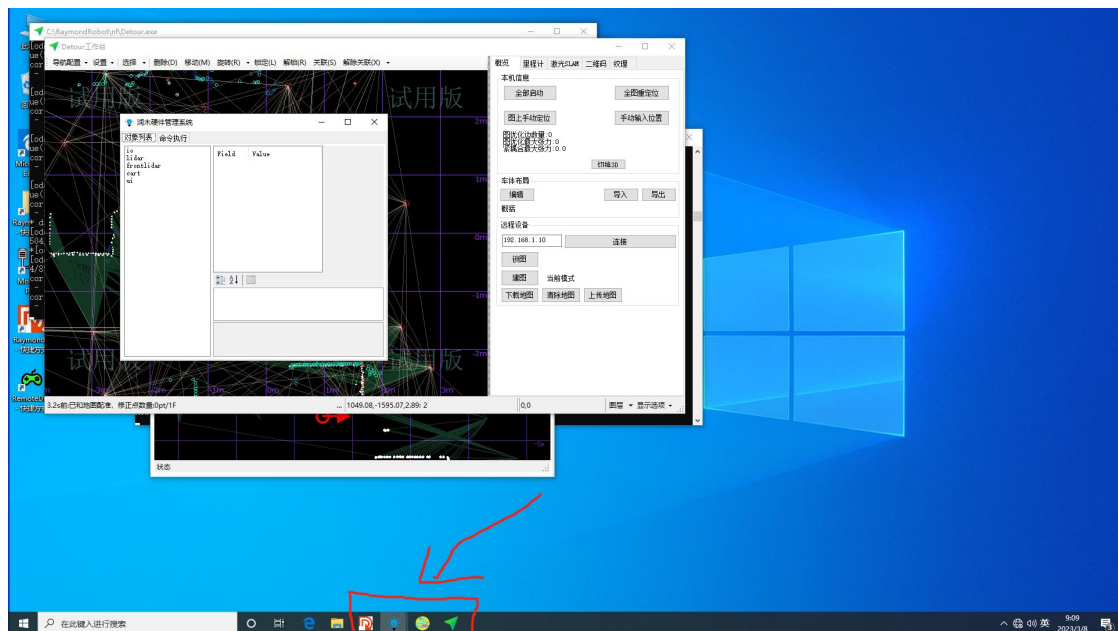
然后保存 ctrl+S 键如图。



或者点击关闭键他会弹出是否保存点击是保存，如图。

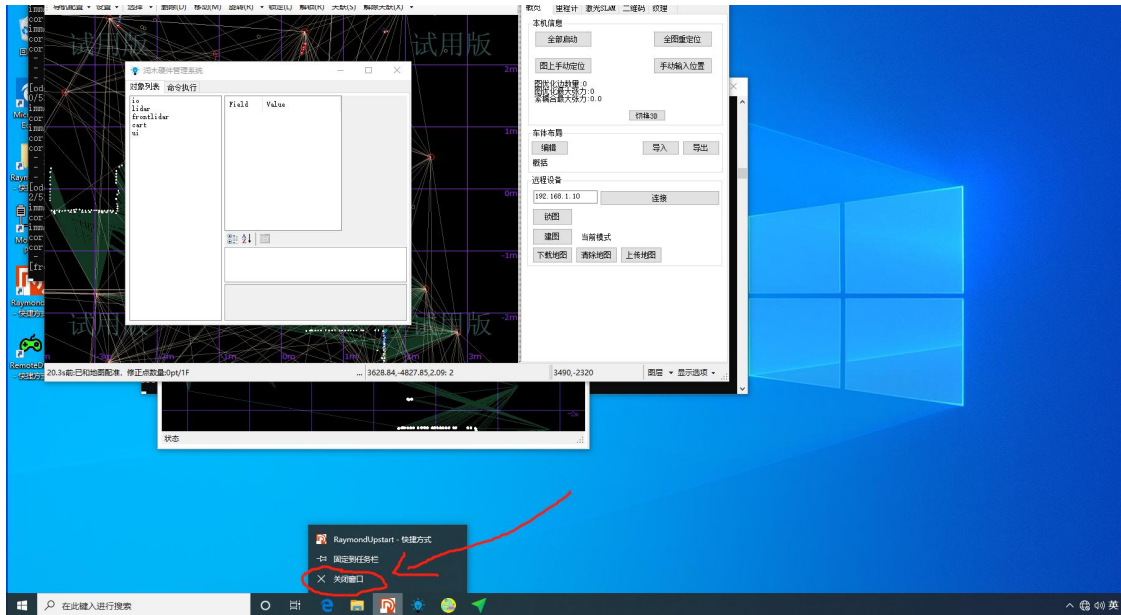


然后关闭软件， 重启 AGV 内置程序即可， 如图



这四个软件关闭掉，

鼠标右键软件就会弹出，窗口。如图



点击关闭窗口即可，四个软件都关闭后就可以重新打开软件了如图。

