

# turtlebot 售后问题总结

---

更新时间: 2018年06月17日15:47:20

## turtlebot 售后问题总结

### OpenCR

[openCr 固件烧不进去怎么办?](#)

[openCr 程序烧不进去怎么办?](#)

[OpenCR开机一直响!?](#)

[ros控制turtlebot,转向和命令不一致怎么办?](#)

### Turtlebot 电源

[turtlebot 能否边给电池充电边使用?](#)

[树莓派和intel Joule装系统时,怎么供电](#)

### 树莓派

[树莓派插上显示器开机什么也没有怎么办?](#)

[RealSense 无法正常使用怎么办?](#)

## OpenCR

### openCr 固件烧不进去怎么办?

如果固件没烧写好, 按住 `bt2` 然后按 `reset`, 再松开两个, 这时进入重置模式, 再重新烧写固件

### openCr 程序烧不进去怎么办?

如果程序烧不进去, 仍然是按住 `bt2` 然后按 `reset`, 再松开, 然后烧录程序就可以烧好了

### OpenCR开机一直响!?

首先是电池没电了, opencr电源模块检测到低电压时, 发出警报, 这时, 充电就行了.

### ros控制turtlebot,转向和命令不一致怎么办?

- 先检查两个电机的顺序有没有装反, 面向前进方向, 左边是1号电机(有标签), 右边是2号.
- 单独观察左右两轮, 按前后左右方向, 看是哪个轮的转向错误导致的. 如果只是其中一个轮与正常控制反向相反, 就更改 `OpenCR` 的 `arduino` 相应的速度控制变量反向, 就是加一个负号

## Turtlebot 电源

### turtlebot 能否边给电池充电边使用?

不能

### 树莓派和intel Joule装系统时,怎么供电

不要用电池供电, 用电源直接供电

## 树莓派

## 树莓派插上显示器开机什么也没有怎么办？

首先查看 SD卡有没有插上,再看SD卡里面有没有烧系统.

## RealSense 无法正常使用怎么办？

分两方面来检查, R200相机 和 intelJoule驱动

- 先找一个装有Ubuntu系统的电脑测试：安装 `sudo apt-get install ros-kinetic-librealsense`，`sudo apt-get install ros-kinetic-realsense-camera`，然后运行 `roslaunch realsense_camera r200_nodelet_default.launch`，再用 `rqtimage_view` 查看,更改对应的图像节点名字,如果能够显示出来,就不是R200相机的问题.否则就是相机坏了.
- 再检查Intel Joule的驱动有没有装好,可以重新装一遍,注意观察有没有报错提示,如果有并且是系统内核不对,高端玩家可以试着改内核,新手就重装系统再来一遍吧.