

# 2018年 06月17日 工作日志

---

## 东北艾创机器人售后

- 两轮方向不一致：最新的turtlebot的版本和原来改的那个版本的有所不同，后面要重新针对新的版本的arduino程序做出对应的更改
- realsenceR200相机不能用：在windows上面用官方给的SDK试也是读不出数据，我以为坏了（经验不足），然后我分别用了九号笔记本直连R200测试，发现是好的，再用我的笔记本直连r200也是好的。现在应该可以断定是驱动的问题了。
  - 在笔记本上测试：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` 查看就可以了。
  - 按照源代码的教程走,驱动装不上,没找到原因,问过邱春荣,他说他之前就是这种情况,R200深度相机在别的电脑上可以正常使用,在这个上面无法使用,他也尝试过重装系统.孙源之前也是这个机子这种情况没有弄好.我想找一个 `IntelJoule`开发板 替换上试一下,
  - **检测结果:**R200深度相机完好,可能 `intel Joule` 系统或硬件出问题
- 两轮的速度不一致：一会要实际测试一下,经过调整左右轮的转向,可以正常使用.

## 缺

- 需要一条 USB数据线,
- Intel Joule 替换板
- IntelJoule 装系统U盘

## turtlebot 售后常见问题整理

见另一个文档