

# kenfish PC控制平台使用说明书

## 一、连接平台

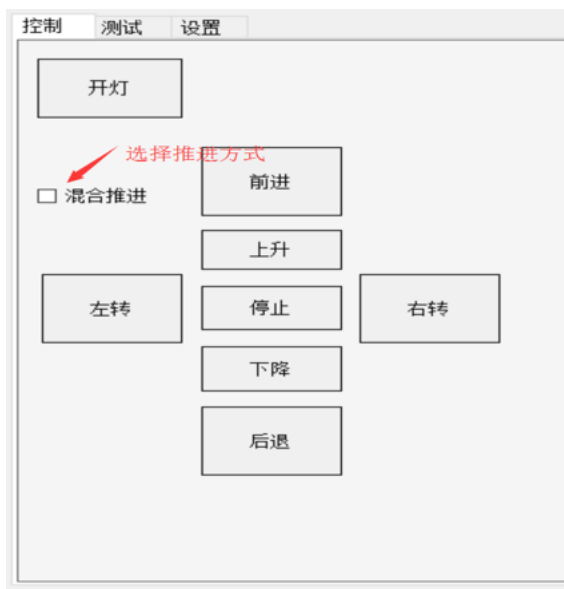
打开电源，等待系统启动，头舱蓝色LED闪烁时系统启动完成，打开电脑连接wifi名称为“kenfish-XXXX”的无线网络，密码：“12345678”，打开控制平台kenfish.exe，平台会自动连接kenfish，平台右上角的绿灯在闪烁证明连接成功，如下图所示。



## 二、平台操作界面

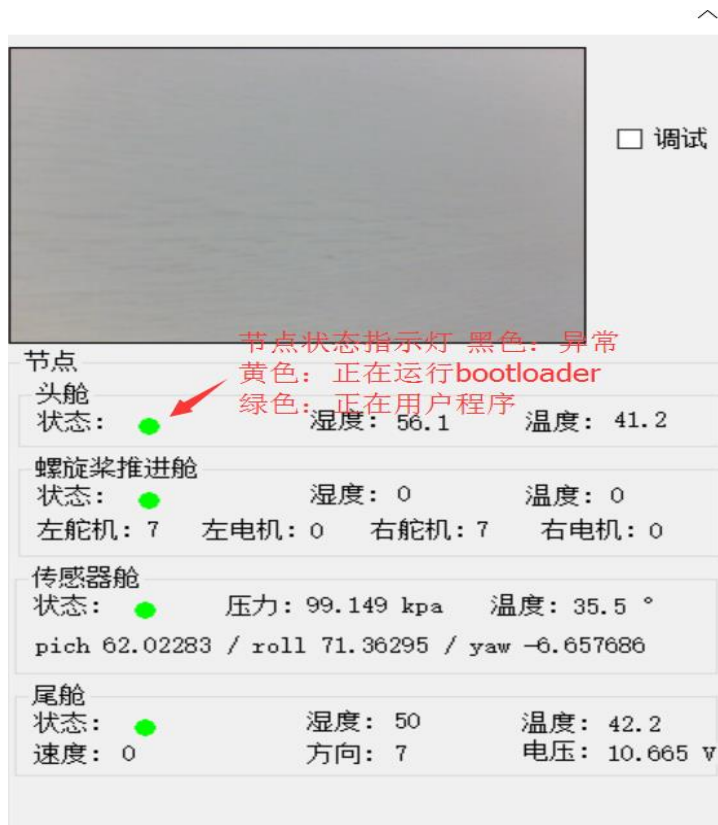
### 1、控制

kenfish 可以实现前进、后退、左转弯、右转弯、上升、下潜、停止等运动姿态；实现尾鳍仿生推进及尾鳍 + 螺旋桨混合推进两种动力方式；对头舱的灯进行开关操作，操作界面如下图所示：



### 2. 数据反馈

平台能够实时反馈机器鱼各个模块的参数，包括模块状态（是否在线）、温度、湿度、尾舱尾鳍的摆动速度和方向、螺旋桨推进舱的各电机转速和舵机角度，电机顺时针转动为正逆时针转动为负、传感器舱传感器参数等，如下图所示：



### 3. 视频

平台成功连接 kenfish 后，会自动向 kenfish 请求视频，并显示在平台右上方的屏幕上；

### 4. 测试

平台可以对 kenfish 的各个模块进行单独控制测试，如下图所示：



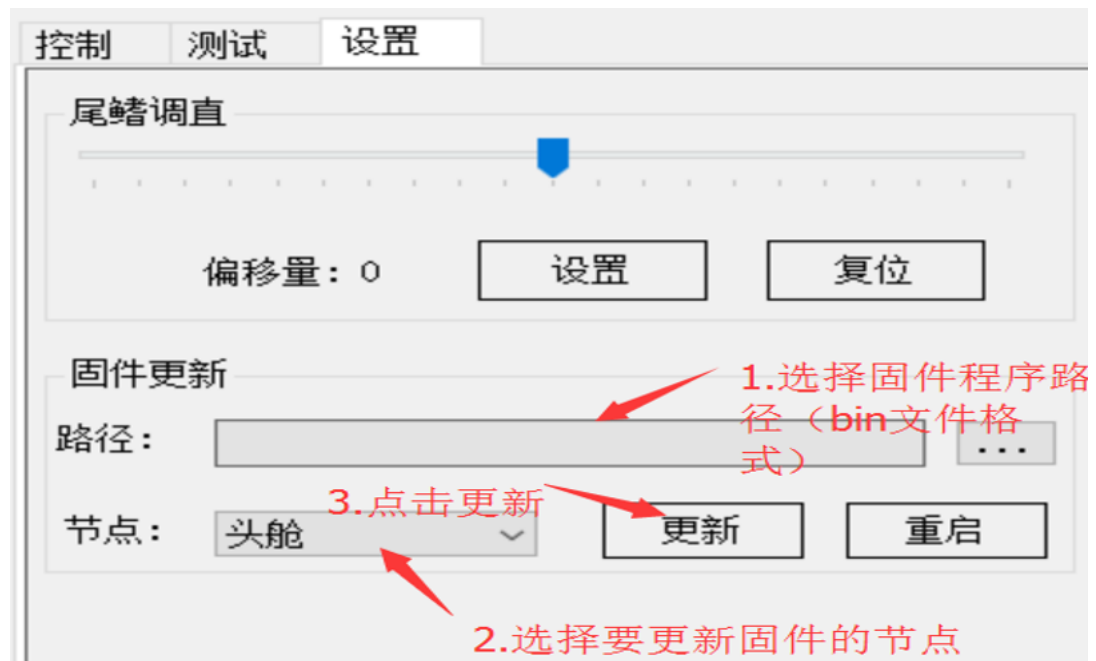
## 5. 舵机调直

界面可以调整尾舱和螺旋桨舵机在静止状态的中位，按设置保存到 kenfish 的 flash 里，如下图所示：



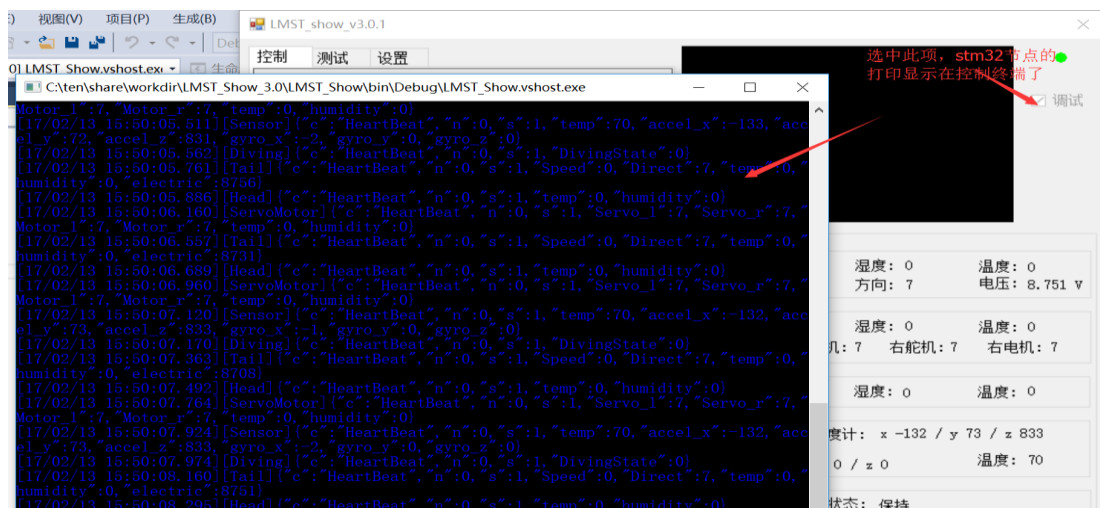
## 6. 固件更新

可以通过平台对 kenfish 的 stm32 节点用户程序进行在线更新：



## 7. 调试窗口

为了调试方便，平台能够接收 Stm32 节点的调试打印信息：



Ps:最新版本的程序和开源代码可以在以下网址下载：

<https://github.com/yjlsmx/kenfish.git>