

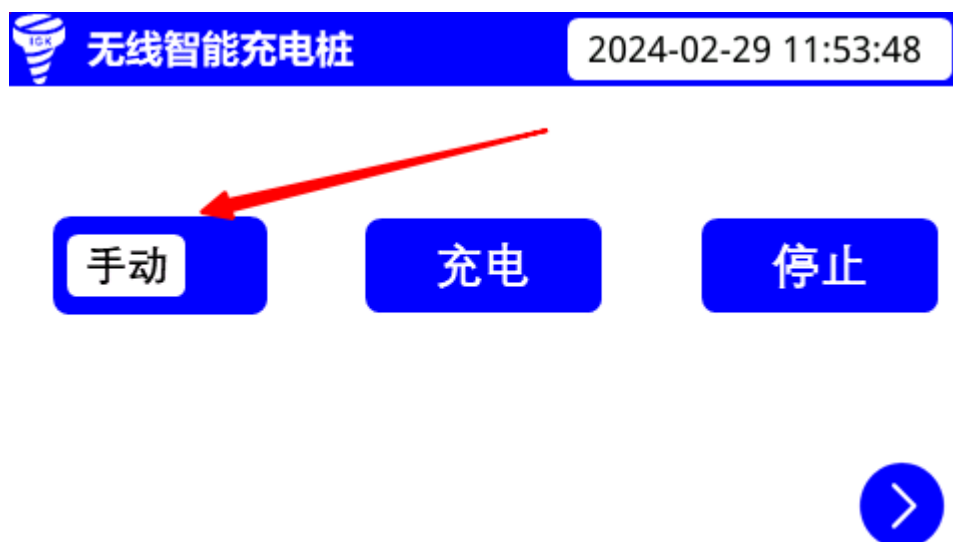
该文档指导用户使用自动充电桩的红外模式和 AGV 小车实现自动充电功能。

1.自动充电桩设置

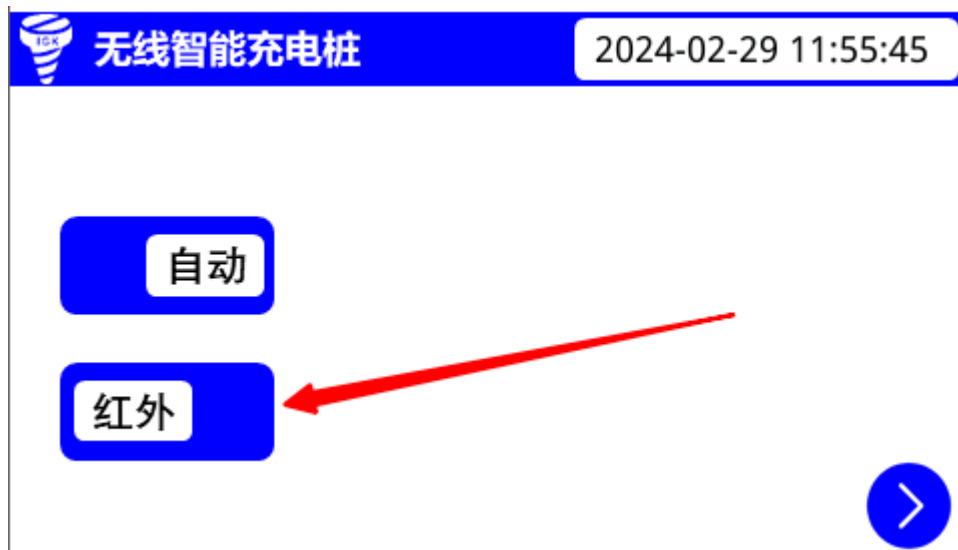
点击首页设置按钮进入设置界面，如下图



点击操作模式进入如下界面



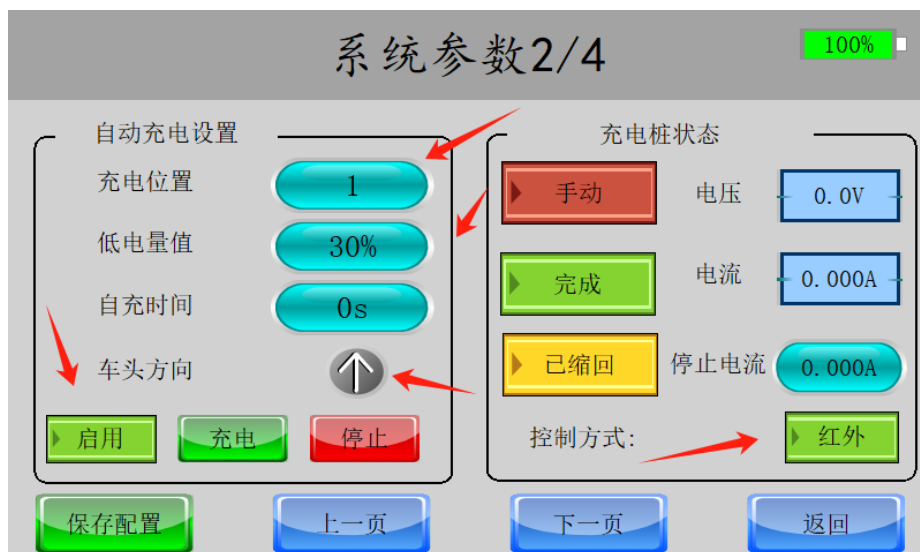
点击上图所示按钮切换充电桩为自动，如下图



点击上图按钮切换到红外模式。

2.AGV 参数设置

1.进入触摸屏系统参数 2 界面，如下图所示

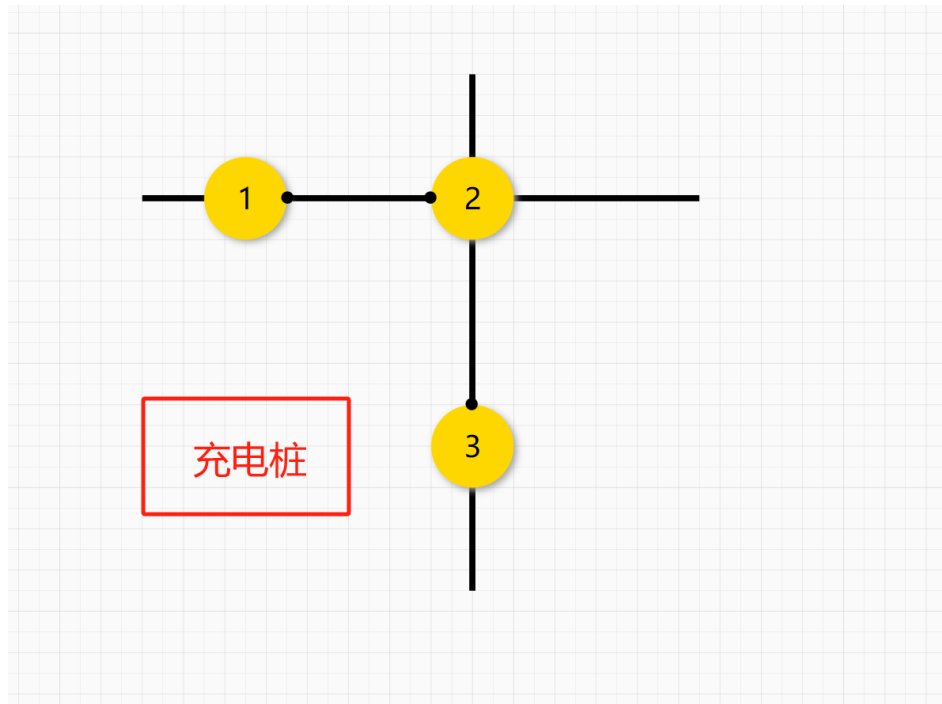


分别设置上图箭头所示参数

充电位置：也就是充电位置的标签值

低电量值：系统检测电量低于该设置值就会自动前往充电位置充电

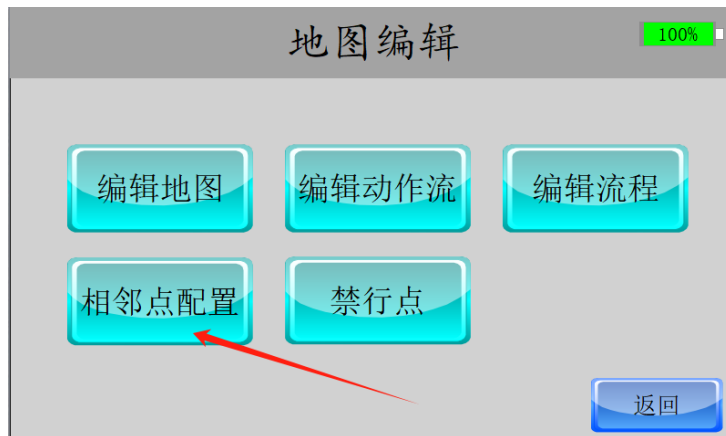
车头放向：将 AGV 的充电刷对准充电桩的充电刷头，此时的车头位置就是要设置的车头位置，在 AGV 到达充电位置时，车头必须是该设置的车头方向，否则不会自动充电，你可以在相邻点功能里面提前把车头方向设置正确。举例如下：



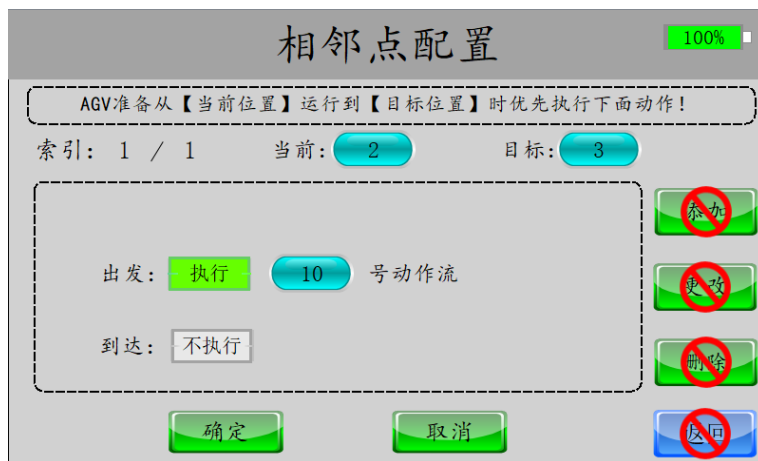
上图中充电桩位置在 3 号标签，假设 AGV 车上的充电刷位于车的右侧，那么在 2 号标签就要把 AGV 的车头转成朝下，这样才能保证从 2 号到达 3 号充电位时，AGV 车上的充电刷和充电桩在同一侧。

为了实现上述功能，需要设置相邻点功能，如下图所示：

进入触摸屏地图编辑界面，点击相邻点配置，进入相邻点配置界面

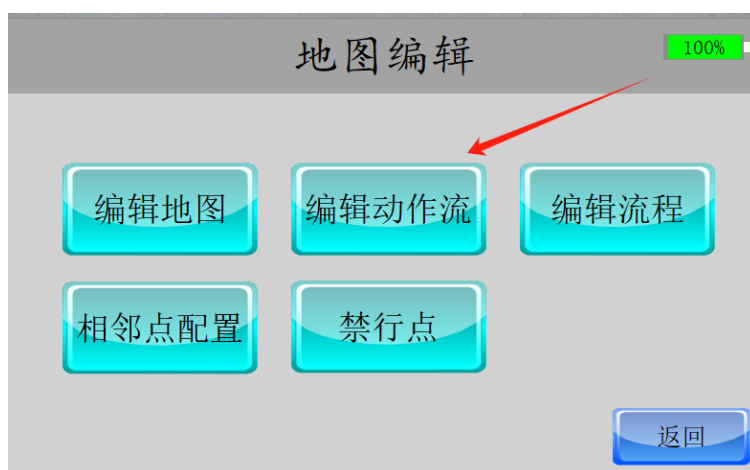


点击右边的添加按钮

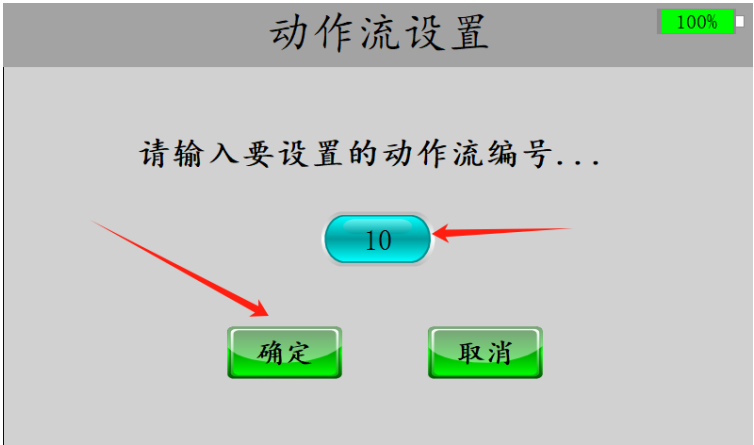


按上图设置参数。

继续设置 10 号动作流，进入地图编辑界面，点击动作流编辑，如下图



输入 10，点击确定



点击“增”按钮，弹窗后点击“车头朝下”按钮



设置好了，如下图所示



这样就设置好了相邻点功能，保证从 2 号站点前往 3 号充电位置，出发时就把车头转成朝下。

保证自动充电桩设置里面是启用状态。

控制方式：选择红外

2.输出口配置

输出口配置

100%

端口	功能	状态	状态
1	单色灯	OFF	配置
2	电机方向1	ON	配置
3	电机方向2	ON	配置
4	电机使能1	ON	配置
5	电机使能2	ON	配置
6		OFF	配置
7	充电刷	OFF	配置

保存配置

返回

如上图所示将控制充电刷的输出口配置为充电刷功能。根据你自己的接线设置，上图为系统默认输出口 7 为控制充电刷的输出口。

自动充电的逻辑描述如下：

自动模式下，当 AGV 无任务时，检测到电量低于设置的低电量值，AGV 就会自动前往充电位置，到达充电位置后，并且此时的车头方向和你在系统参数 2 设置的车头方向一致，就会自动开始充电。充电过程中，如果有新的任务，AGV 就会停止充电，去执行任务，无任务时又会重复以上逻辑。