

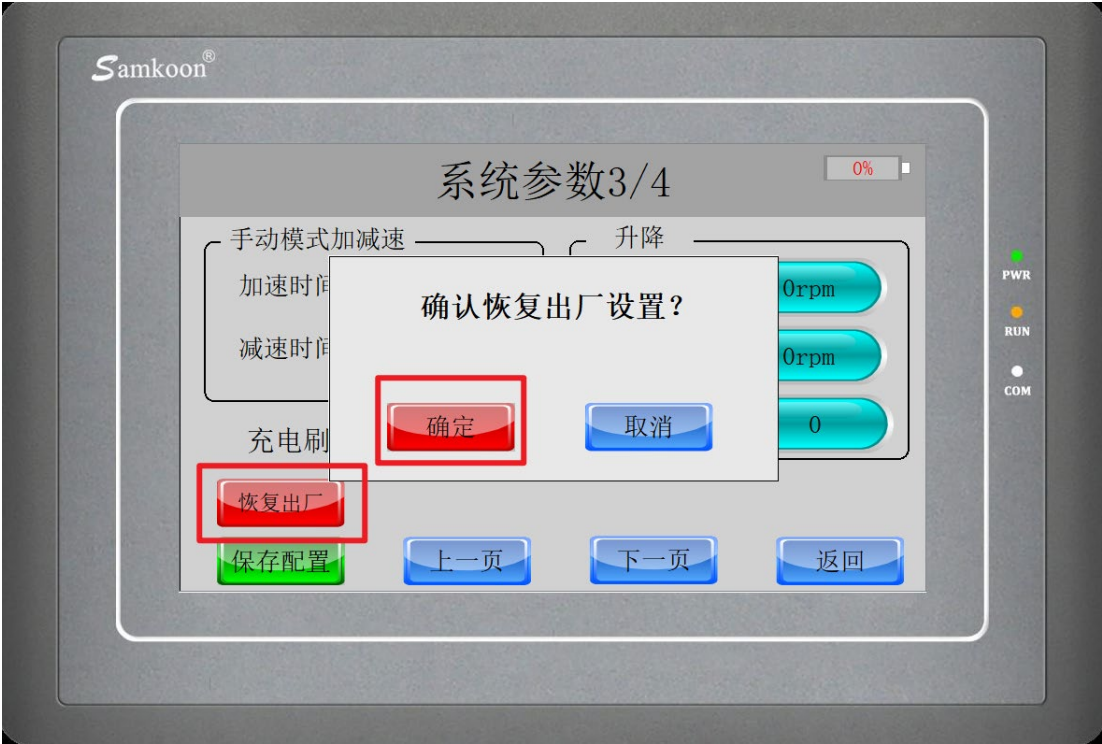
# 参数设置



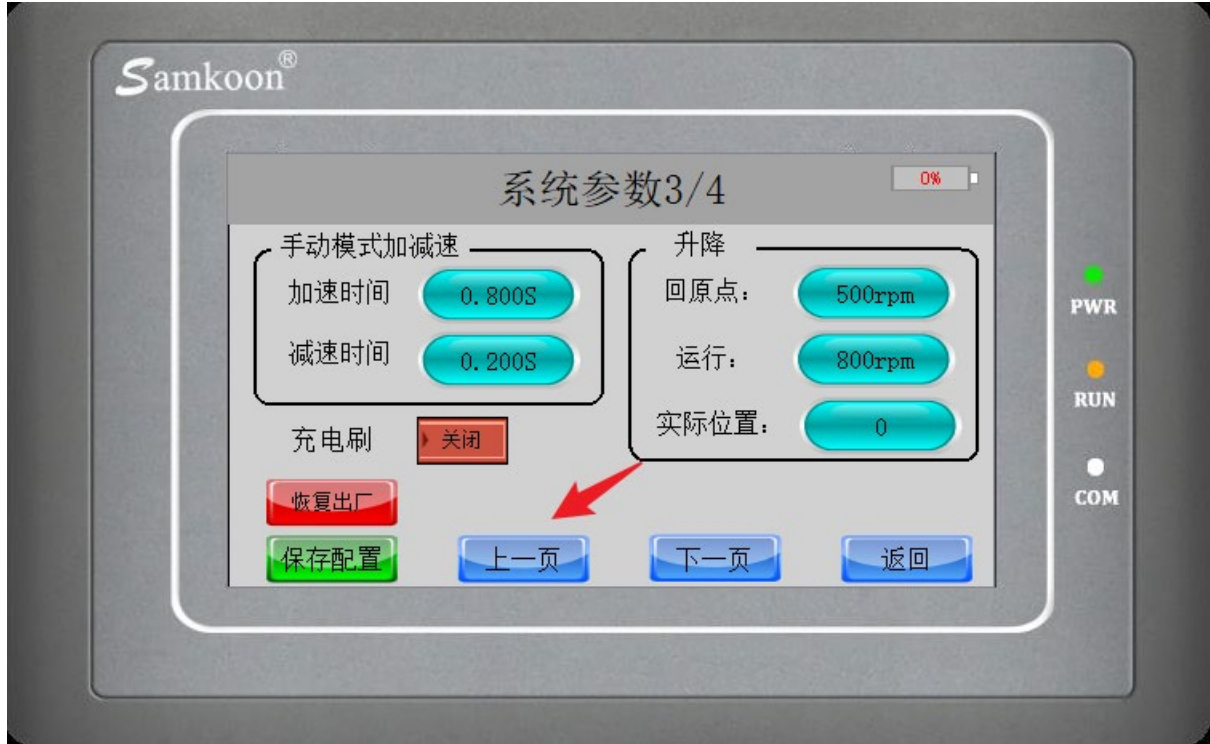
# 系统参数



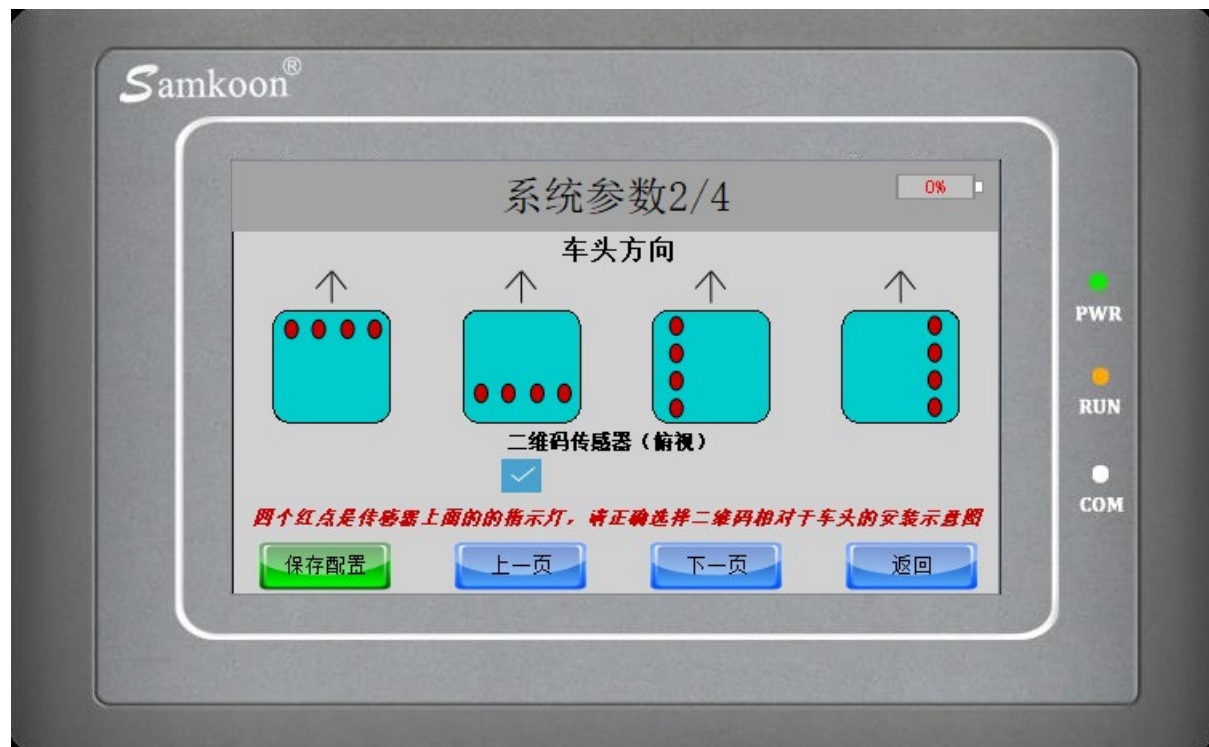
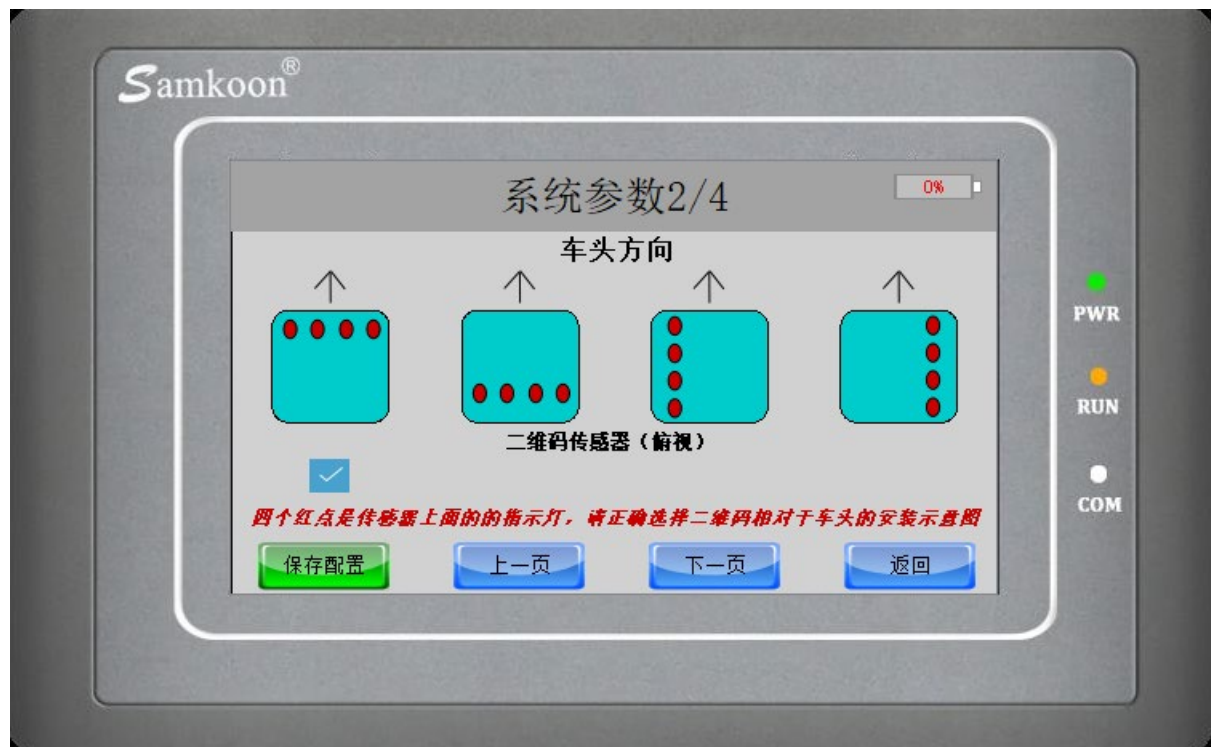
# 第三页-设置恢复出厂



# 上一页



# 配置二维码传感器安装方向



如同上图所示，四个红点是二维码传感器的LED指示灯，根据指示灯和车头的关系，选择【点击对应的蓝色框就可以切换】实际的安装方式，然后保存；

# 底盘参数配置



轮子直径：驱动轮的直径；

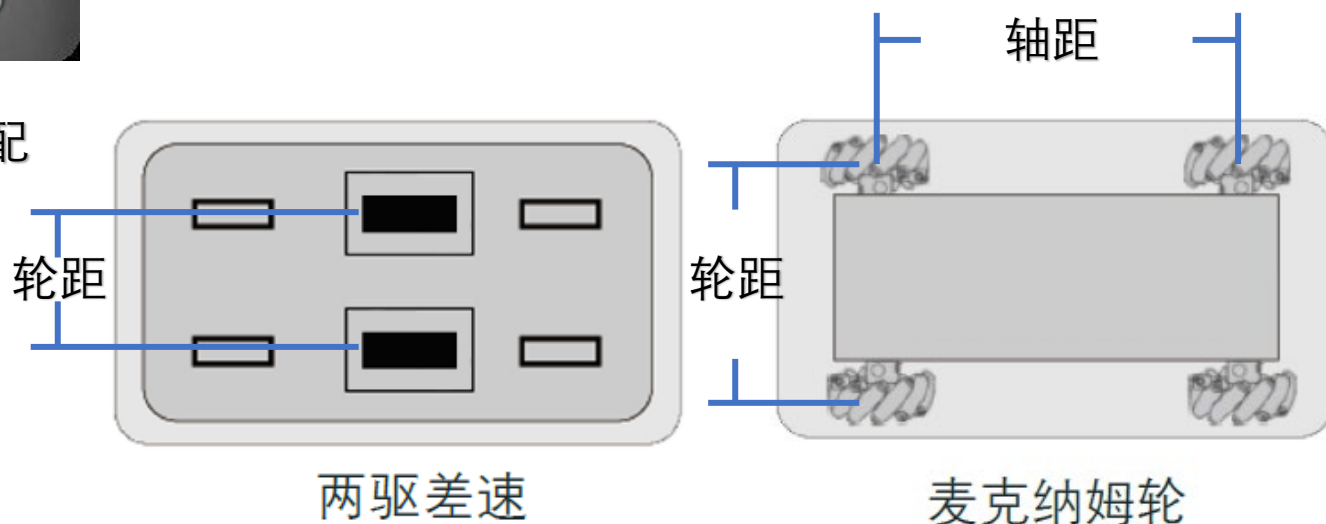
电机速比：行走电机的减速比；

轮距：两个驱动轮之间的距离；

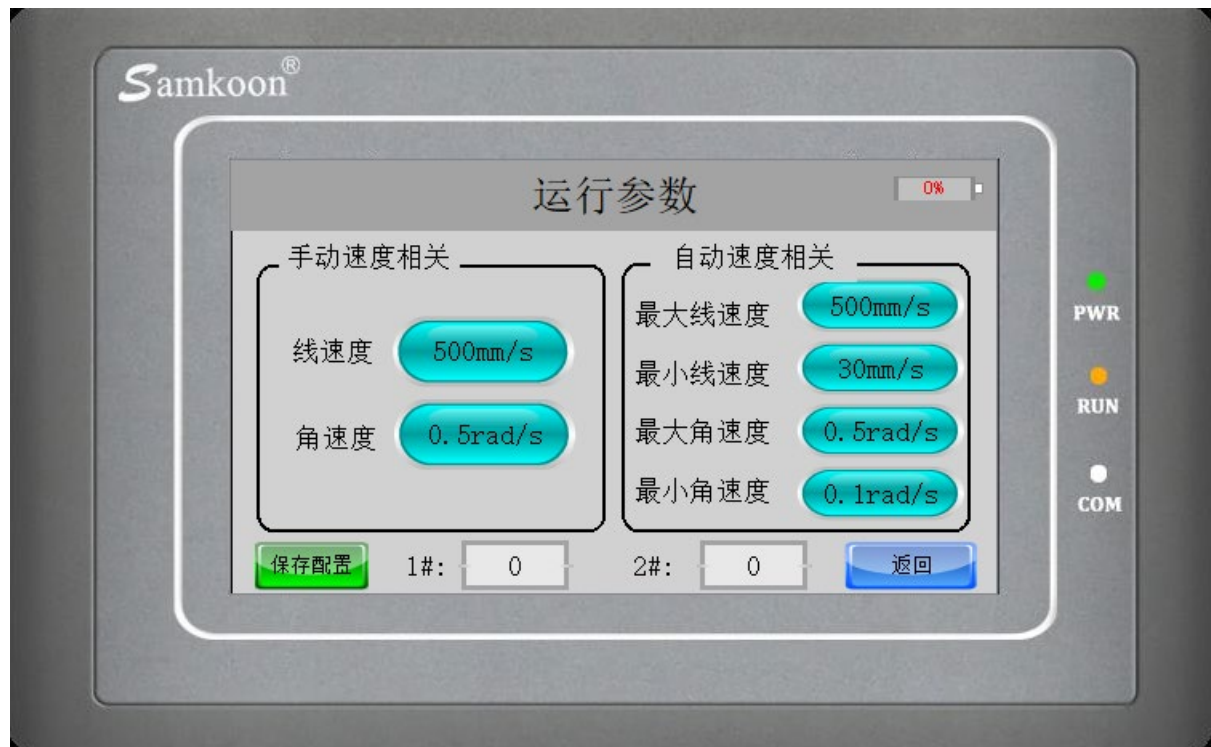
轴距：麦克纳姆轮专用，前面两轮连线到后面两轮连线的距离；

编码器精度：需要有厂家提供；

如同上图所示，中间区域是底盘参数，必须全部配置正确，否则AGV无法正常运行；



# 运行参数



线速度：走直线的速度，单位是毫米/秒；  
角速度：旋转时的速度，单位是弧度/秒；  
1弧度 = 57.3度

西安爱极客

## 注意事项：

自动速度的最小线速度和最小角速度都**不可以**设置为0，或者非常小；

### 最小线速度=0：

会出现AGV到达目标位置后任务始终无法完成，一直是忙碌状态；

这是因为AGV到达目标位置附近会减速到最小线速度直到完全到达目标；

### 最小角速度=0：

会出现执行任务时，AGV始终原地不动，但是显示忙碌；

这是因为AGV出发前会先转到目标角度，当接近目标角度时旋转速度会减小到最小角速度，如果设置为0就是不动了；