

1. 适用范围

纠偏功能仅适用于底盘因为电机硬件个体差异或底盘结构安装差异造成的小车走直线时发生偏移。不适用其他任何情况，例如因起步瞬间导致的偏移等。

2. 使用方法

当底盘出现走直线持续发生偏移时，请按以下步骤通过手机蓝牙 APP 对底盘调节参数以进行纠正。

① 更新程序

2024.12.02 以后购买的小车直接使用即可。若是在此之前购买的小车，请更新最新的程序。程序以及更新方法请在通用资料内获取。

② 连接蓝牙

使用安装有蓝牙 APP 的手机连接底盘的蓝牙模块。具体连接方式可参考 ROS 教育机器人通用资料中的 APP 遥控用户手册。

③ 获取参数

如图 2-1、2-2 首先打开调参界面，接着在调参界面点击右上角的三个小点，打开获取参数菜单。



图 2-1



图 2-2

如图 2-3 获取底盘当前的参数，点击获取参数菜单中“获取设备参数”。即可如图 2-4 将底盘的参数显示在参数界面上。



图 2-3



图 2-4

④ 纠偏系数调节

其中最后一行的数据即为纠偏系数，底盘的直线偏移可通过调整该参数进行修正。



图 2-5

纠偏系数默认为 50，50 为中值。**最大可调整范围为 0~100**。向左拉动滑块，小车则会向左偏移，向右拉动滑块，小车则会向右偏移。即：

当纠偏系数增大时，底盘向右纠偏。

当纠偏系数减小时，底盘向左纠偏。

例：当底盘向前直行时向出现左偏移的现象，即可将当前的纠偏系数适当增大（0~100 以内）直至底盘左偏移的现象消失。

当底盘向前直行时向出现右偏移的现象，即可将当前的纠偏系数适当减小（0~100 以内）直至底盘右偏移的现象消失。

注意：若购买的小车为阿克曼车型，请优先检查前轮是否已经正确调正。

当偏移现象消失后，我们即可将该值设置为掉电保存，如图 2-6。



图 2-6

打开获取参数菜单，点击“设置掉电保存”。成功保存后底盘蜂鸣器会鸣叫 1 秒，保存失败则会快速鸣叫 10 秒。

⑤ 重启确认

数据保存成功后即可断电重启底盘，接着重复步骤①和②，确认纠偏系数为我们最新修改的参数。