

ROS 机器人快速使用手册

小车信息

WIFI 名称： WHEELTEC_CAR	蓝牙名称： BT04-A
WIFI 密码： dongguan	蓝牙密码： 1234

01 开机前检查电源电压与使能开关

ROS 机器人的电池电压需要大于 20V 才可以进行控制，低于 20V 需要充满电后再使用。

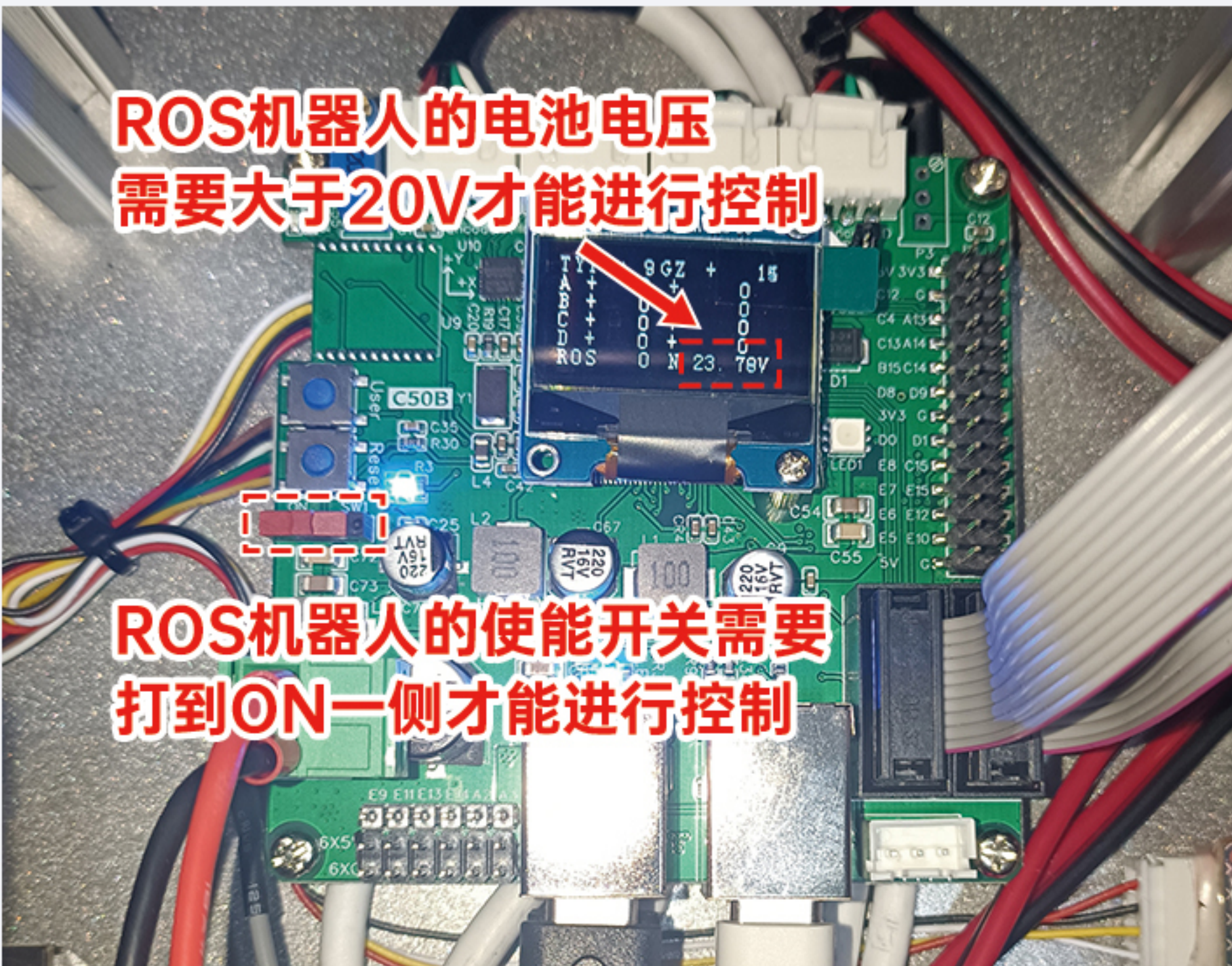
ROS 机器人的使能开关需要打到 ON 一侧才可以进行控制。

ROS 机器人的急停开关按下后小车会无法控制，需要顺时针旋转使急停开关弹起来后才可以进行控制。

确认电源电压正常、使能开关 ON 及急停开关未按下后，即可打开电源开关进行开机（注意：部分型号没有急停开关）。

开机后 1 分钟内，ROS 机器人会发出热点 (WIFI)，热点 (WIFI) 名为 WHEELTEC_CAR，热点 (WIFI) 用于 ROS 控制，与其它控制无关。ROS 控制需要先学习我们提供的资料包。

需要关机时，按下电源开关即可。



（图 2-1 ROS 机器人的使能开关与电压显示）



（图 2-2 ROS 机器人的电源开关与使能开关）

02 / 开机后使用 PS2 手柄进行控制测试

小车开机后，必须等待 10 秒钟让小车初始化完成才可以进行控制。要使用 PS2 手柄进行控制，首先要按下 PS2 手柄 START 按键，第二步往前推 PS2 手柄左摇杆，即可通过左右摇杆控制小车运动（开机后如果 PS2 手柄连着小车，PS2 手柄的指示灯会常亮红灯）。

在 PS2 模式中，使用左边遥控控制机器人前后移动，右边的摇杆控制机器人的左右转向（全向运动小车则为左边遥控控制小车在空间中 8 个方位的运动，右边的摇杆控制小车原地自旋转运动）。

手柄背面有两个按键为加速、减速按键。



（图 3-1 PS2 手柄说明）

03 / 注意事项

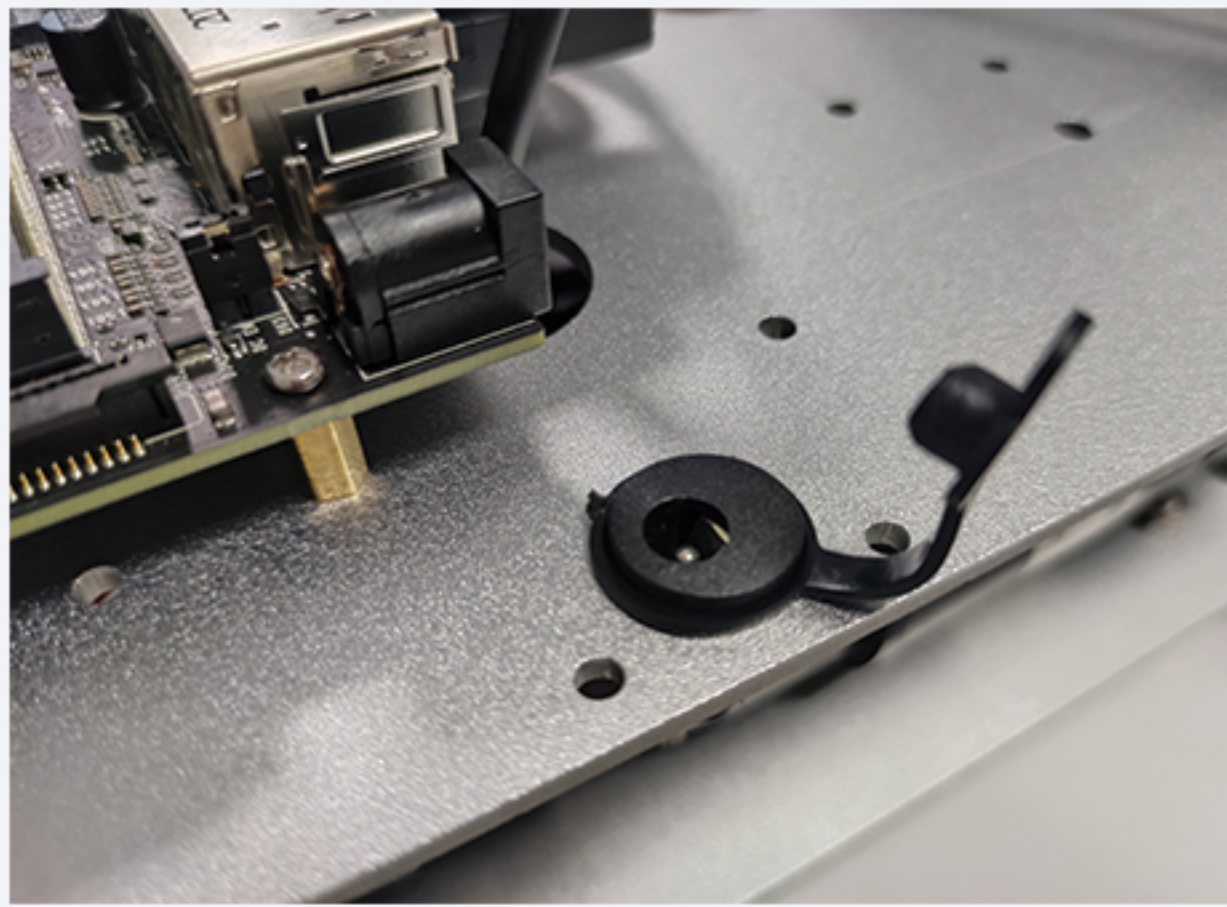
充电器只接排插、只接电池或者电池满电时，充电器指示灯是绿色的。
只有电池非满电，同时充电器接上了排插和电池充电口时，充电指示灯是红色的。
关于充电时间，默认充电器电流为 2A，5AH 的电池充电时间为 2.5 小时，10AH 为 5 小时，依此类推。



（图 4-1 代表电池电量已充满，充电器已停止充电）



（图 4-2 红灯：代表充电器正在为电池充电）



（图 4-3 电池不充电时，充电口注意封闭）

- ① 电池不充电时，充电口注意封闭，以避免充电口进入异物！
- ② 充电的时候不能使用小车！关闭电源开关即可，无需拔下电池接头！
- ③ 避免让电机堵转，否则会导致主板损坏！

更详细的说明请看资料包里面的教程！

扫描小车车身上的二维码关注公众号，输入对应密匙，即可下载产品全套资料包

有技术问题欢迎登录我们的论坛 bbs.wheeltec.net, 会有工程师专门解答