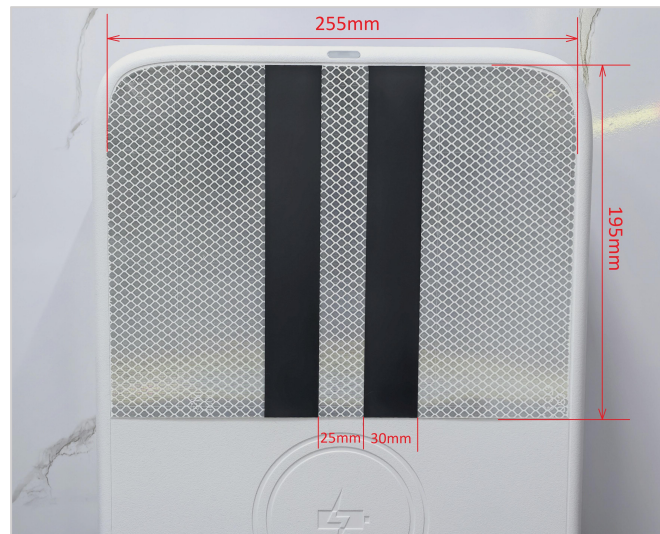


## 1. 贴纸标准

当前充电桩上反光贴尺寸如下



反光贴尺寸可以适当做修改：

高度要求：最低 50mm（当前 195mm）

宽度要求：最低 250mm，过低会导致识别率下降。

反光贴底部离地高度：240~250mm（保证反光贴覆盖底盘间隙高度）

## 2. 购买链接

反光贴：选白色、5cm 宽

<https://detail.tmall.com/item.htm?id=551374191691&skuld=3936573140827>

遮光海绵：选 50mm 宽，推荐 1mm 厚

<https://detail.tmall.com/item.htm?id=895399130967&skuld=5748211449611>

若链接过期，可淘宝搜索“反光贴”、“AGV 反光贴”、“遮光海绵”等。

## 3. 操作步骤

将制作好的贴纸垂直于地面粘贴在柜子桌子墙面等，尽可能水平，不要倾斜。将贴纸贴在底盘需要精确停靠的点，使贴纸中轴线和底盘中轴线尽量居中对齐。粘贴完成后，将机器人推动到反光贴前（背对反光贴），在底盘软件界面依次选择【添加点位】-【当前位置增加点位】。



在弹出的对话框中将【点位类型】改为“13”，自定义【点位名称】，根据需求设置以下参数：

【对接方向】“前”表示机器人停靠时面对反光贴，反之为背对。

【prepare\_offset】和【align\_offset】分别为开始进行识别和对接反光贴的距离（一般默认即可，可根据实际需求在范围内适当修改）。

【y\_offset】为机器人Y轴方向偏移量（机器人停靠时左右偏移距离）。

【final\_offset】为最终停靠时底盘中心相对反光贴的距离（**需注意！**停靠点有其他工作台或墙面且停靠距离较小时，需注意手臂与墙面无干涉，调试点位时可先将此参数设大（后续逐渐缩小），或将手臂收回，不超出底盘范围）。

【leave\_distance】为离开该点位时，机器人直线向前的距离。

【dock\_verify\_april\_tag\_id】默认为空即可。



The dialog box titled "编辑点位" (Edit Point) contains the following fields and controls:

- 点位类型\*** (Point Type): A dropdown menu with "13" selected.
- 点位名称\*** (Point Name): A text input field with the placeholder "请输入名字(长度不超过50)". To its right is a red label "自定义点位名称" (Customize Point Name).
- 对接方向\*** (Docking Direction): A dropdown menu with "后" (Back) selected.
- prepare\_offset\***: A text input field with "0.8". To its right is a red label "? 范围[0.3, 1.5]米" (Range [0.3, 1.5] m).
- align\_offset\***: A text input field with "0.6". To its right is a red label "? 范围[0.3, 1.5]米" (Range [0.3, 1.5] m).
- y\_offset\***: A text input field with "0". To its right is a red label "? 范围[-0.3, 0.3]米" (Range [-0.3, 0.3] m).
- final\_offset\***: A text input field with "0.35". To its right is a red label "? 范围[0.25, 1.5]米" (Range [0.25, 1.5] m).
- leave\_distance\***: A text input field with "0.5". To its right is a red label "? 范围[0, 1.5]米" (Range [0, 1.5] m).
- dock\_verify\_april\_tag\_id\***: A text input field. To its right is a red label "默认为空即可" (Default is empty is fine).
- 图标** (Icon): A row of icons including a location pin, a person, a lightbulb, a gear, a document, a printer, a folder, a mail icon, and a speech bubble.
- At the bottom right are three buttons: "保存" (Save), "删除" (Delete), and "取消" (Cancel).

## 4. 点位对接测试

在添加好点位之后，在软件界面下方工具栏点击【测试工具】。

传感器状态    **测试工具**    电梯工具

在下方“移动测试”中【设置点位】一栏中选择添加好的点位，也可多选点位进行依次执行，输入循环次数，点击【开始执行】，可点击【任务日志】查看详细信息。



The "移动测试" (Mobile Test) interface includes the following elements:

- 紧急停状态:** A list of emergency stop points with checkboxes:
  - A \_\_floor:2\_\_key:0 ✓
  - B \_\_floor:2\_\_key:0 ✓
- 移动测试:** A list of test points with checkboxes:
  - 咖啡取餐点 \_\_floor:2\_\_key:13 ✓
  - 测试13点位 \_\_floor:2\_\_key:13 ✓
- 设置点位:** A dropdown menu showing "A, B, 测试13点位".
- 循环次数:** A text input field with "1".
- At the bottom are three buttons: "开始执行" (Start Execution), "任务日志" (Task Log), and "清空日志" (Clear Log).