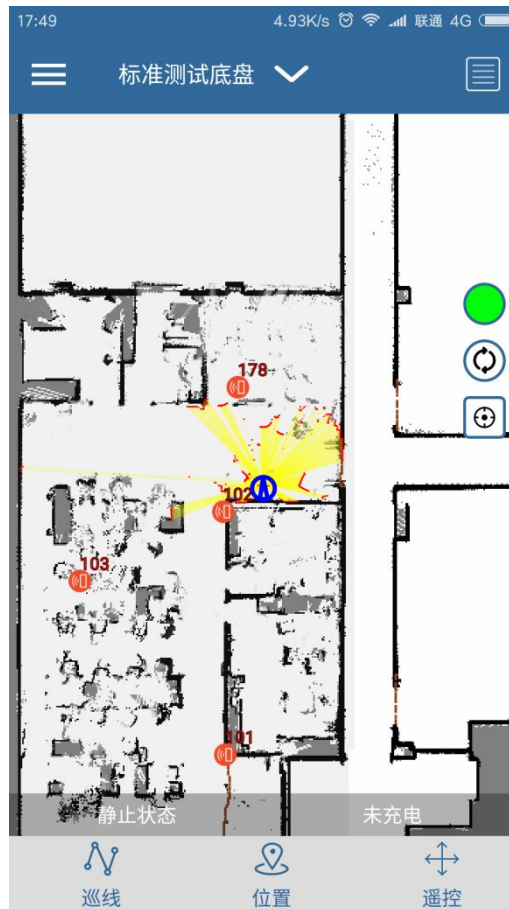




(2) Navi++_Andriod

安卓版可以使用户更加方便管理和使用机器人，及时获知机器人的状态信息，提供了桌面版类似的功能。



四、接口配置

1. 与人机交互层和业务层的数据协议见文件《02_Navi++开发手册》《03_Navi++应用层串口协议》

2. 与底盘的数据协议见《04_BooBase 与上位机串口协议》

五、机器人配置

见《06_Navi++机器人配置手册》。

六、AndroidSDK 使用

为了方便用户开发自己的安卓版控制软件，我们开发了 Navi++ 的 AndroidSDK。开发文档见《05_AndroidSDK 开发手册》。

七、系统参数

最大构图范围：10000m²

构图定位精度：1cm~10cm

最大导航速度：1.5m/s

二次开发：SDK、Socket 协议、串口协议

供电：12VDC,6A