

第一步: 下载 SLAMTEC SLAMWARE SDP SDK

请从我们的官方网站下载 SLAMTEC SLAMWARE SDP SDK :

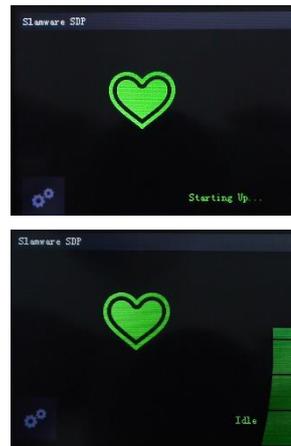
<http://www.slamtec.com/zh-CN/slamware/index/24>

在 SLAMTEC SLAMWARE SDP SDK 的 bin 目录下, 我们提供了一个名为 `uicommander` 的图形化工具, 用于调试和使用 SLAMWARE SDP。 `uicommander` 有一个非常华丽、好用的 3D 图形界面。

第二步: 打开 SLAMWARE SDP

请将 SLAMWARE SDP 放置于一个平整的表面, 然后拨动下图所示的电源开关启动 SLAMWARE SDP。当 SLAMWARE SDP 启动的时候, SDP 上的彩色触摸屏会显示“Starting up...”字样, 此时请耐心等待 SDP 启动。当 SDP 启动完成时, 它会在屏幕上显示一颗绿色的心, 并显示“Idle”字样。

开关



第三步: 获取 SSID 和 IP 地址

请点击屏幕左下角的  图标, 然后选择左边的  图标

请记住界面上显示的 SSID 和 IP 地址, 您一会儿将会用到这些信息。

第四步: 连接到 Wifi 网络

请将您的电脑连接到上述步骤中记录的 Wi-Fi 网络。您的 IP 地址应当设定成使用 DHCP 自动获取。

第五步: 启动 uicommander

请运行 `bin\uicommander`, 然后在 SDP Address 一栏中填入步骤三中获取的 IP 地址, 然后点击 **Connect** 按钮连接到您的 SDP 设备。

UICOMMANDER 的操作方式

左键单击	设定机器人目标方位	按住 Shift+左键单击	追加机器人目标点位
右键单击	清空机器人的所有目标	鼠标滚轮滚动	缩放视野
按住左键拖动	旋转视角	按住右键拖动	平移视角

1. 更多SDK相关内容请参考SDK包中相关文档;
2. 如需了解更多SLAMWARE SDP使用方法, 请参考SLAMWARE SDP 用户手册

上述文档均可在思岚科技官方网站 <http://www.slamtec.com/> 上下载, 如需更多帮助, 请联系 support@slamtec.com