













































### 3.5.7 自动充电头工作状态信息

此指令由自动充电头发送给上位机或运动控制板

命令 ID 号	变量名	功能介绍
146	CMD_OP_AutoChareSystemState	自动充电状态信息

数据位	数据值	备注
0 1	0xAA 0x55	数据包头
2	0x02	数据长度
3	CMD_OP_AutoChareSystemState	指令 ID(0x92)
4	0x 状态值	0: IDLE 状态 1: 手动充电中 2: 手动充电已满但还在充电桩上 3: 正在检测红外信号 4: 自动充电前往充电桩的过程中 5: 自动充电对接成功正在充电 6: 保留 7: 自动充电已充满, 正在脱离充电桩 (脱离充电桩机器人会向前走 5cm)
5	0xXOR	异或校验位

每隔 500ms 会发送一次自动充电头状态信息。

### 3.5.8 运动指令

此指令由自动充电头发送给上位机或运动控制板

命令 ID 号	变量名	功能介绍
103	CMD_OP_SET_V	设置速度指令

与充电桩对接的过程中, 自动充电头发送的速度值。此速度值需上位机或运动控制板来执行。指令介绍详见 [3.3.2](#)。

### 3.5.10 自动充电流程图

开启自动充电后, 各状态信息返回流程图如下图所示。

