

# DWI 教程文档

DWII使用说明

DWISe 更新教程

## DWIAssistant使用说明

### 配置机器人参数

1. 输入正确的 IP 地址(在 DWIHub2 的页面可查询也可使用自动发现的)



2. 点击左侧边栏 配置编辑



### 3. 点击配置文件下拉框下方的 加载配置 按钮。



### 4. 修改完成后点击 保存配置 。



5. 修改自定义摄像头需要选择下拉框中的 USB 规则 选项。并点击加载配置。

## 配置文件编辑器

- 使用说明: 1. 在侧边栏设置机器人IP → 2. 选择配置文件 → 3. 加载配置 → 4. 编辑内容 → 5. 保存配置
- 注意: 保存前会自动创建备份文件, udev规则保存后会自动运行更新命令

当前IP: 配置IP: 192.168.31.31

配置文件: config.json (机器人主配置)

加载配置 config.json (机器人主配置)

配置文件内容 99-usb-custom.rules (USB设备规则)

99-custom-permissions.rules (设备权限规则)

```
{  
  "key": "054ccb8febde15350e8846574506860d6e0ec5dee1e153aa44f2e670f81ac2f9", "注释": "不要动",  
  "name": "DWIRov", "注释": "不要动",  
  "DeBug": "false",  
  "EnableDWIOS": "true",  
  "server_address": "http://192.168.31.6:9000",  
}
```

6. 修改自己想要修改的硬件设备的 USB 编号。并点击保存配置。

### 🔧 配置文件编辑器

- 💡 使用说明: 1. 在侧边栏设置机器人IP → 2. 选择配置文件 → 3. 加载配置 → 4. 编辑内容 → 5. 保存配置
- ⚠️ 注意: 保存前会自动创建备份文件, udev规则保存后会自动运行更新命令

当前IP: 配置IP: 192.168.31.31

配置文件: 99-usb-custom.rules (USB设备规则) ▼

📄 加载配置 📁 保存配置 🗑️ 清空

配置文件内容:

```
# PX4 飞控
SUBSYSTEM=="tty", ATTRS{idVendor}=="26ac", ATTRS{idProduct}=="0011", SYMLINK+="ttyPX4"
# PX1 设备
SUBSYSTEM=="tty", ATTRS{idVendor}=="1209", ATTRS{idProduct}=="5741", SYMLINK+="ttyPX1"
# RS485 转换器
SUBSYSTEM=="tty", ATTRS{idVendor}=="10c4", ATTRS{idProduct}=="ea60", SYMLINK+="ttyRS485"
# RS485 转换器 (CH340)
SUBSYSTEM=="tty", ATTRS{idVendor}=="1a86", ATTRS{idProduct}=="7523", SYMLINK+="ttyRS485_2"
# RP2040 设备
SUBSYSTEM=="tty", ATTRS{idVendor}=="2e8a", ATTRS{idProduct}=="0003", SYMLINK+="ttyRP2040"
# 2K 摄像头

SUBSYSTEM=="video4linux", ATTRS{idVendor}=="1bcf", ATTRS{idProduct}=="28c4", SYMLINK+="video0"

SUBSYSTEM=="video4linux", ATTRS{idVendor}=="", ATTRS{idProduct}=="", SYMLINK+="video2k"
# 4K 摄像头
SUBSYSTEM=="video4linux", ATTRS{idVendor}=="", ATTRS{idProduct}=="", SYMLINK+="video4k"
# 2K 摄像头 (另一款)
SUBSYSTEM=="video4linux", ATTRS{idVendor}=="", ATTRS{idProduct}=="", SYMLINK+="video2kl"
```

7. 配置生效, 需要点击右上角的重启机器人。