

Scheda FAQ

TURTLEBOT 4



Versione standard :

<https://www.generationrobots.com/it/404088-turtlebot4-tb4-robot-mobile-standard.html>

Versione Lite :

<https://www.generationrobots.com/it/404087-turtlebot4-tb4-lite-robot-mobile.html>

Manuale d'uso e tutorial :

<https://turtlebot.github.io/turtlebot4-user-manual/setup/basic.html>

Contatto

Il nostro sito web: <https://www.generationrobots.com/it/>

Email: contact@generationrobots.com

Telefono: +33 5 56 39 37 05

Se avete un problema con il vostro robot: help@generationrobots.com

1) Istruzioni generali da riprodurre

1- Controllare i cavi tra l'Rpi e la PCBA (nero) e tra l'Rpi e la base Create3.

- [Istruzioni per il database Create3](#)
- [Istruzioni per il Raspberry Pi](#)

2- Spegnere il robot tenendo premuto il pulsante grande sulla base per 7 secondi (quando il robot è spento, viene emessa una musica). Aprire il robot dal basso e rimuovere la batteria. Attendere qualche minuto, quindi reinstallarla. Riavviare il robot posizionandolo sulla base di ricarica.

3- Controllare che l'Rpi sia alimentato, verificando se il LED verde è acceso sul retro del robot. In caso contrario, verificare che il cavo USB che collega l'alimentatore di base all'Rpi sia collegato correttamente ([Istruzioni](#)).

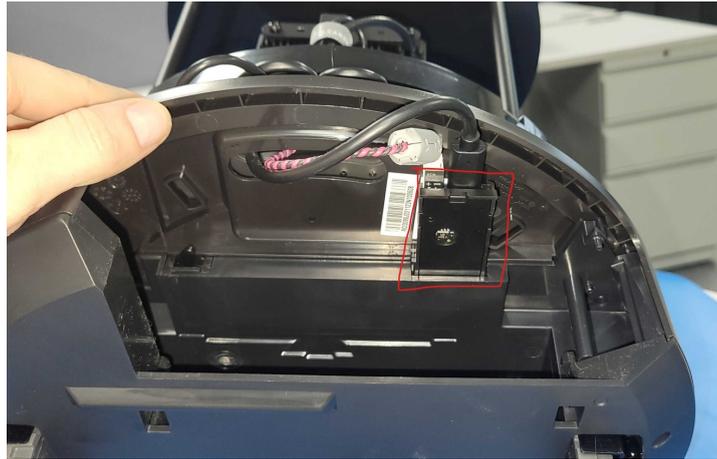
4- Reinstallare la scheda SD Rpi seguendo [questo link](#) per ripristinare le impostazioni di fabbrica di Raspberry Pi. Assicurarsi di eseguire il backup dei dati prima di reinstallare.

2) Risoluzione dei problemi

Questa sezione fornisce risposte generali che aiutano a risolvere i problemi più comuni.

Il robot non si accende correttamente? All'avvio del robot non si accendono né lo schermo né i LED?

Se la base si accende sul dock ma il resto del robot non risponde, è possibile che l'alimentazione non raggiunga la scheda Rpi. Per risolvere questo problema, verificare che il cavo USB-C tra l'adattatore di base Create3 e l'Rpi sia collegato correttamente su entrambi i lati. Assicurarsi inoltre che l'adattatore sia collegato correttamente alla base.



Se il cavo è collegato correttamente, si dovrebbe vedere un LED verde acceso sulla scheda Rpi.



La base del robot rimane accesa solo quando è nel dock?

→ Se la base del robot si illumina di bianco sulla stazione di ricarica ma si spegne quando non c'è più. Provare con un nuovo cavo USB-C o un altro adattatore. Se ancora non funziona, probabilmente la batteria è completamente scarica e si rifiuta di caricarsi sul dock.

In questo caso:

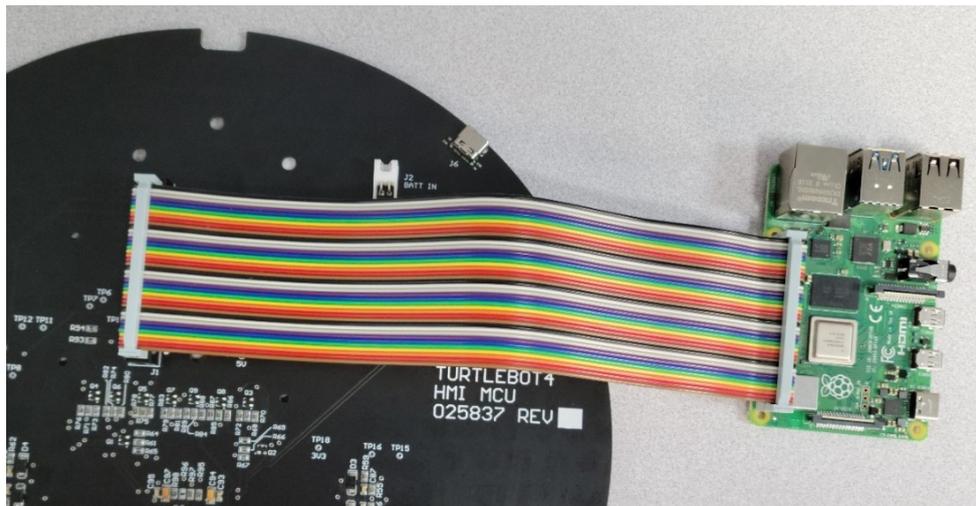
- Rimuovere la batteria per 15 minuti.
- Rimuovere l'adattatore.
- Sostituire la batteria.

- Caricare il dispositivo senza l'adattatore per scaricarlo.
- A questo punto, sostituire l'adattatore.

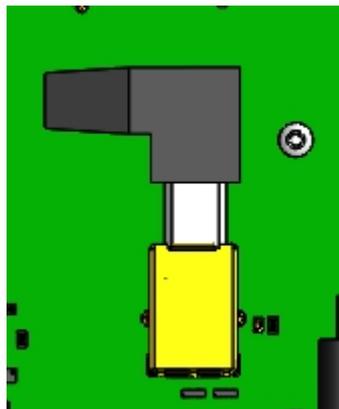
Lo schermo e i LED non si accendono anche se l'Rpi è acceso?

→ Potrebbe trattarsi di un problema di cablaggio tra l'Rpi e la PCBA. A tale scopo, controllare i seguenti collegamenti:

- I 40 cavi intrecciati devono scorrere nella seguente direzione:



- Il cavo USB-B consente la comunicazione tra le porte USB-C e non solo l'alimentazione:



Se i collegamenti sono sicuri e il problema non si risolve, provare a rimuovere la batteria dalla base Create3 per alcuni minuti e reinstallarla.

Il robot non si muove, anche se il Raspberry Pi è configurato correttamente.

→ Questo significa che probabilmente la base Create3 non è collegata correttamente all'Rpi. Normalmente, solo 3 LED su 5 sono accesi, come in questo caso:



Per risolvere questo problema, seguite le seguenti istruzioni:

1. Verificare che il cavo USB-C dell'unità base Create3 sia collegato all'Rpi.
2. Controllare la configurazione della rete (Discovery Server o Simple Discovery). Se uno dei due non funziona, provare l'altro. Ulteriori informazioni sono disponibili a questo [link](#)
3. Se ancora non funziona, ripristinare il database Create3, per scollegare tutte le reti associate. Per sapere come fare, [cliccate qui](#)

Dopo aver configurato la mia rete al robot, l'indirizzo IP viene generato in modo errato (non nella forma 198.168.0.XXX) L'Rpi non riesce a connettersi correttamente a create3

→ Provare a riflashare l'immagine della scheda SD Rpi [seguendo queste istruzioni](#).

Il mio controller non si collega al robot

→ Mettere il controller in modalità fitting ed eseguire lo script scaricato a monte. Le istruzioni sono disponibili [qui](#)