

# 工厂人员使用前请阅读

---

## 工厂人员使用前请阅读

1. 工具软件介绍
2. 安装与配置
3. 启动与登录
4. 主要功能介绍
5. 注意事项与常见问题
6. 联系方式
7. 使用手册
8. 版权声明

## 1. 工具软件介绍

---

本工具软件为 **Windows 机器人出厂诊断工具软件**，主要用于出厂前的合规诊断，**若诊断结果为 NG，则不允许出厂，需要返工。**

## 2. 安装与配置

---

- 软件部署：将压缩包**解压**至笔记本即可。或者可使用安装包进行安装。
- 设备环境：需要将笔记本与控制柜通过**网线**保持在同一局域网下，并知道**控制柜的 IP**。

## 3. 启动与登录

---

1. 点击 `bin/robot_exam.exe` 即可运行。
2. 在【登录】页输入【姓名】，选择【工厂模式】，点击【进入】按钮。
3. 输入【控制柜 IP】，点击【开始测试】按钮，测试完成后，点击【保存报告】按钮。
4. 若 NG，通过查看【详情页】或【测试报告】自检或返工，直至测试通过，**记得将【测试报告】归档。**
5. 若自检没有问题但 NG，可将【软件截图】、【日志文件】与【测试报告】等信息提交给开发人员，进行问题排查。
6. 若警告，则需根据提示内容自行测验是否符合发货需求。

## 4. 主要功能介绍

---

本工具软件以测试项的形式对机器人进行出厂前诊断，目前有 13 个测试项，分别为：

1. 连接成功
2. 有线示教器已运行
3. 无线示教器已运行
4. 示教器冲突
5. 控制柜时间准确
6. 上电成功
7. 强制指定机械臂类型验证
8. 已写入正确的序列号

9. 版本信息/UUID 已写入并符合规范
10. 谐波/电机型号已写入并符合规范
11. DH 参数补偿值已写入并符合规范
12. 摩擦力参数已写入并符合规范
13. 松刹车成功
14. 机器人安装姿态已写入并符合规范。

详情页及日志页可以查看测试项详细信息及流程。

## 5. 注意事项与常见问题

---

- NG 一定不能出厂！
- 测试报告一定要归档！
- 警告需根据提示内容自行负责测验，判断是否符合发货需求。
- 日志文件路径：windows：C:/robot\_exam\_ws/log；Linux：/root/robot\_exam\_ws/log；若找不到也可尝试在程序运行路径下查找。
- 测试报告路径：windows：C:/robot\_exam\_ws/report；Linux：/root/robot\_exam\_ws/report；若找不到也可尝试在程序运行路径下查找。

## 6. 联系方式

---

1. GitLab 问题反馈：<http://git.aubo-robotics.cn:8001/arcs/TR/-/issues>
2. 钉钉：研发中心-软件部-软件开发二组-陈龙
3. 手机号：13910692031
4. 电子邮箱：[chenlongyf@aubo-robotics.cn](mailto:chenlongyf@aubo-robotics.cn)

## 7. 使用手册

---

其他详细信息请参考使用手册：[docs/user\\_manual.pdf](docs/user_manual.pdf)

## 8. 版权声明

---

版权©2024.版权所有,

<http://aubo-robotics.cn>