目　录

差速1.2功能测试SOP

差速1.2功能测试SOP

1.应用层

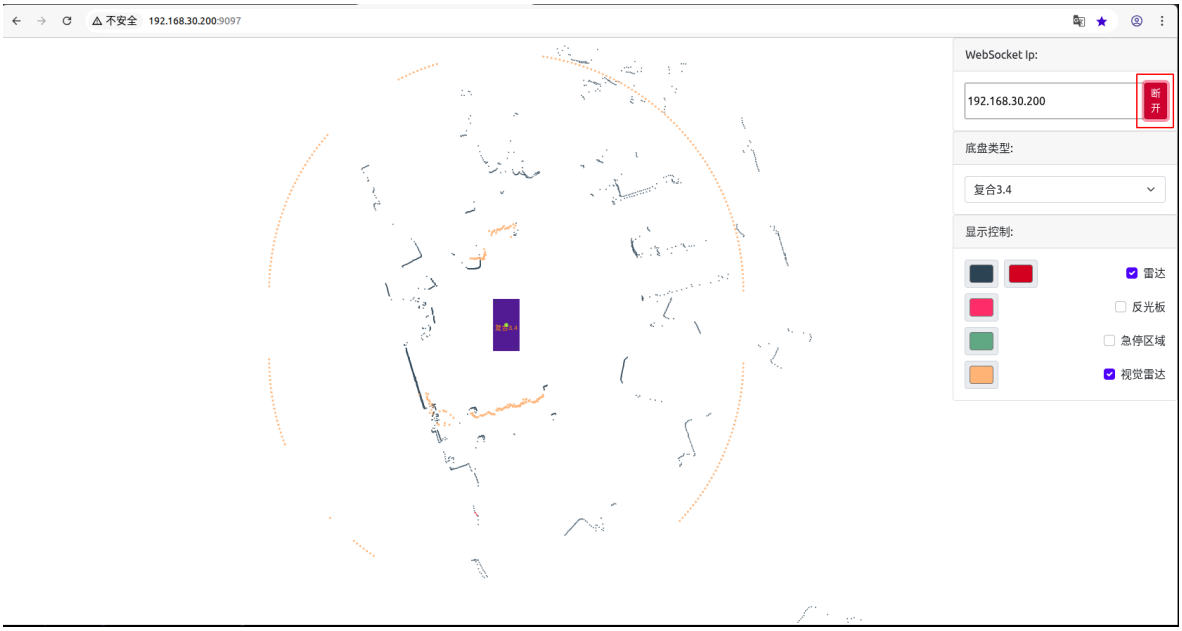
1.1避障

> 根据底盘APP设置的避障参数，在底盘的各个方向分别放置障碍物验证底盘是否能及时停下。



可用底盘雷达、视觉等数据显示辅助验证

```
http://192.168.30.200:9097/
```



1.2空气波

> 空气波功能，碰撞后是否触发，各个方向的都要撞一下验证触发正常。



1.3急停按键

> 前后两个急停按钮,按下都发出**嗡嗡**声音且车不能控制，松开车恢复正常。

1.4语音模块

> 语音模块的参数配置



> 语音模块功能正常-->开机时会报"初始化完成...RMS已连接.."

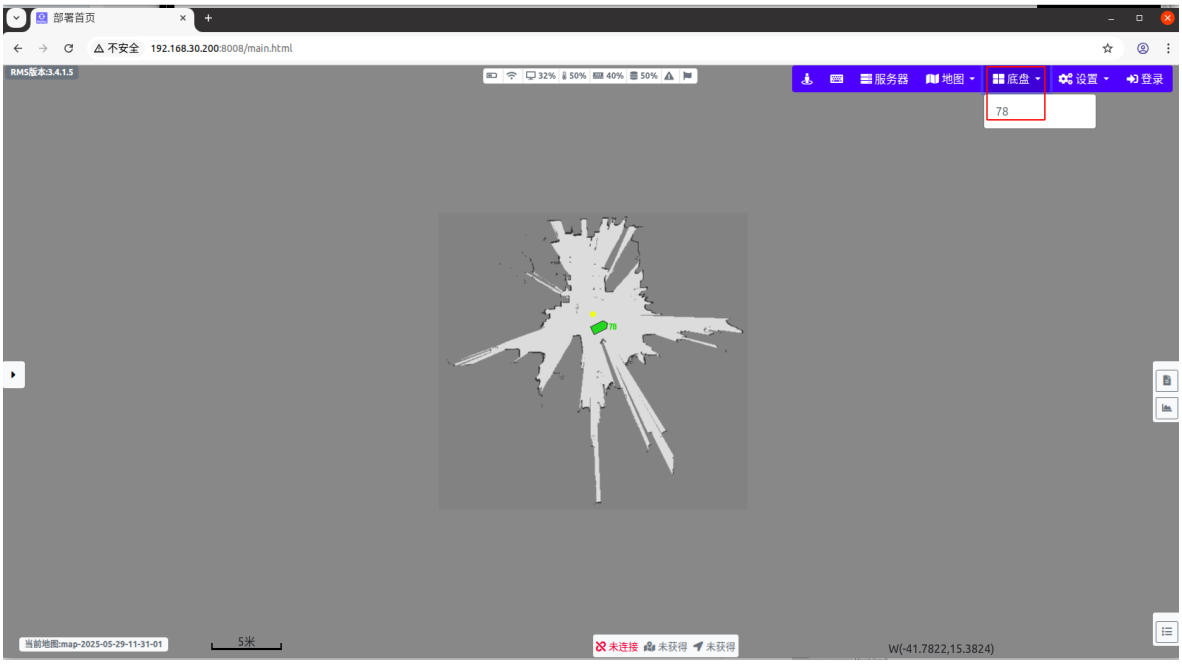
2.建图部署调度

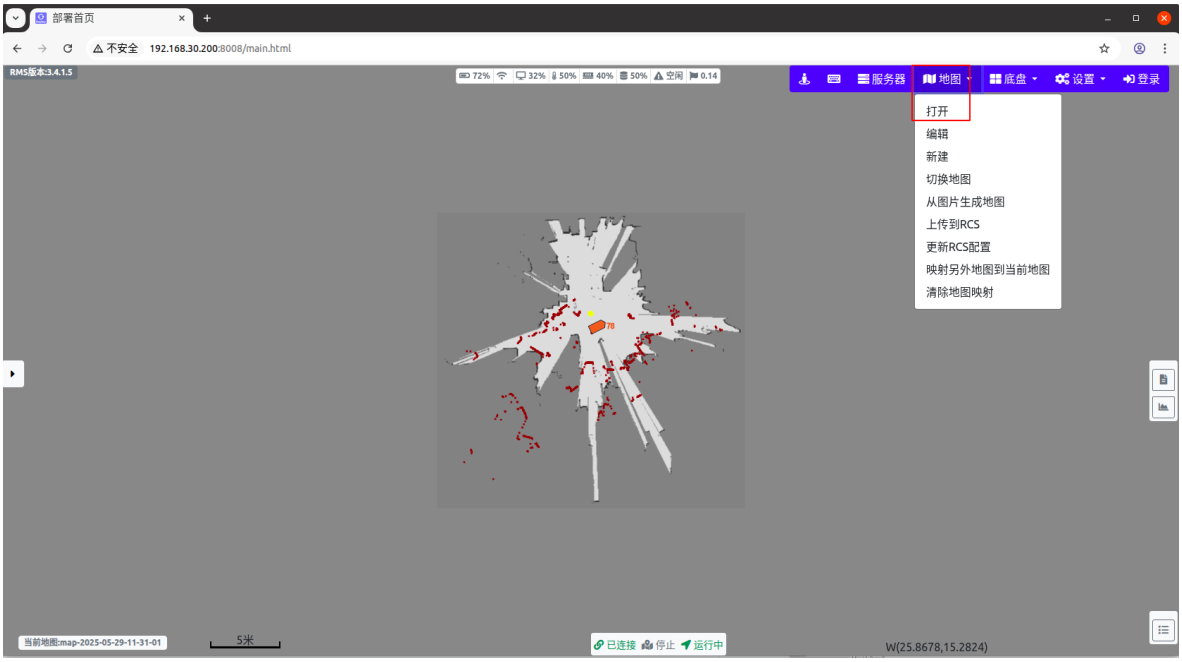
> 部署调度网页地址

```
http://192.168.30.200:8008/              //1网段则为192.168.1.200
```

2.1建图


玑之RMS首页
不安全 192.168.30.200:8008
调度页面 部署页面 呼叫盒在线列表 呼叫盒数据库管理 管理页面 Blockly任务页面 下载日志 下载最新日志3000行 下载0点到当前的运行报告 下载最近24H的运行报告 下载最近48H的运行报告 查看机器人运行状态 调度机台统计


部署首页
不安全 192.168.30.200:8008/main.html
RMS版本:3.4.1.5
32% 50% 40% 50%
服务器 地图 底盘 设置 登录
78
当前地图:map-2025-05-29-11-31-01
5米
未连接 未获得 未获得
W(-41.7822,15.3824)

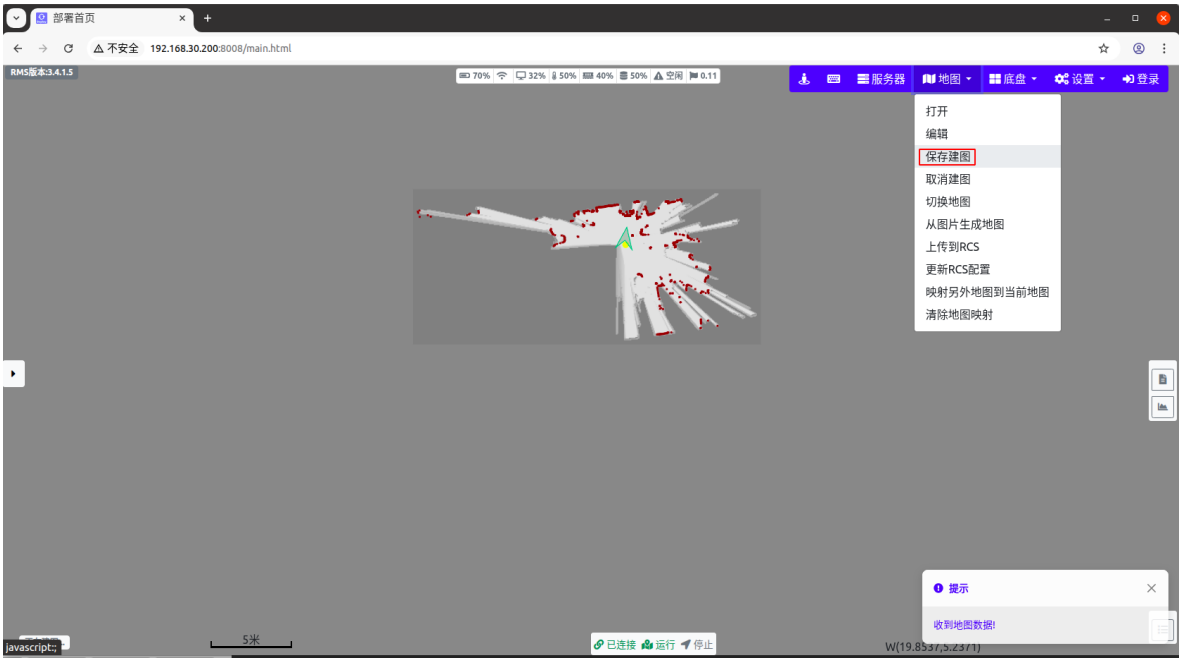


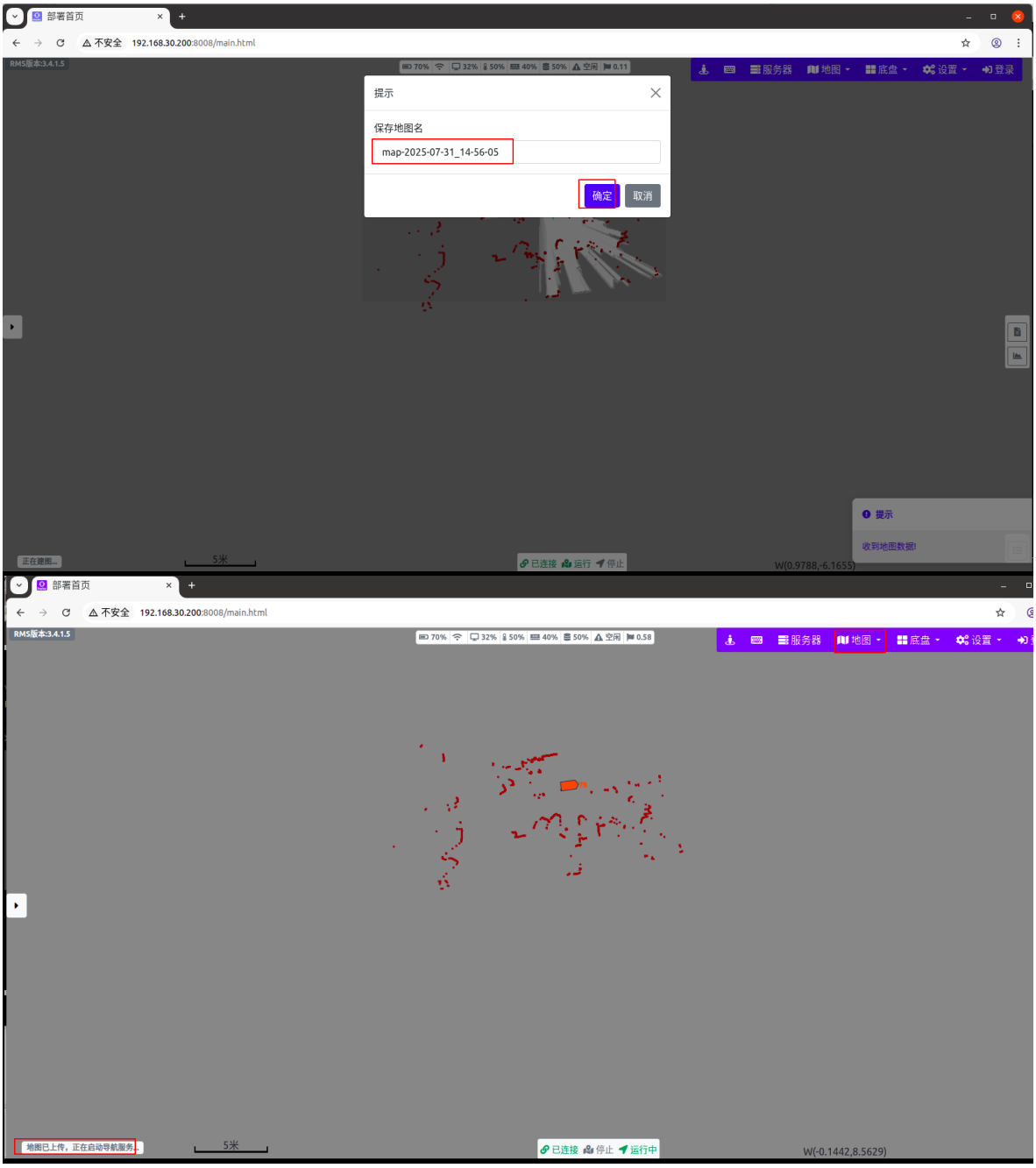


> 建图，控制车行驶一圈后保存地图，然后在地图选择中重新打开新建的地图。

2.2部署

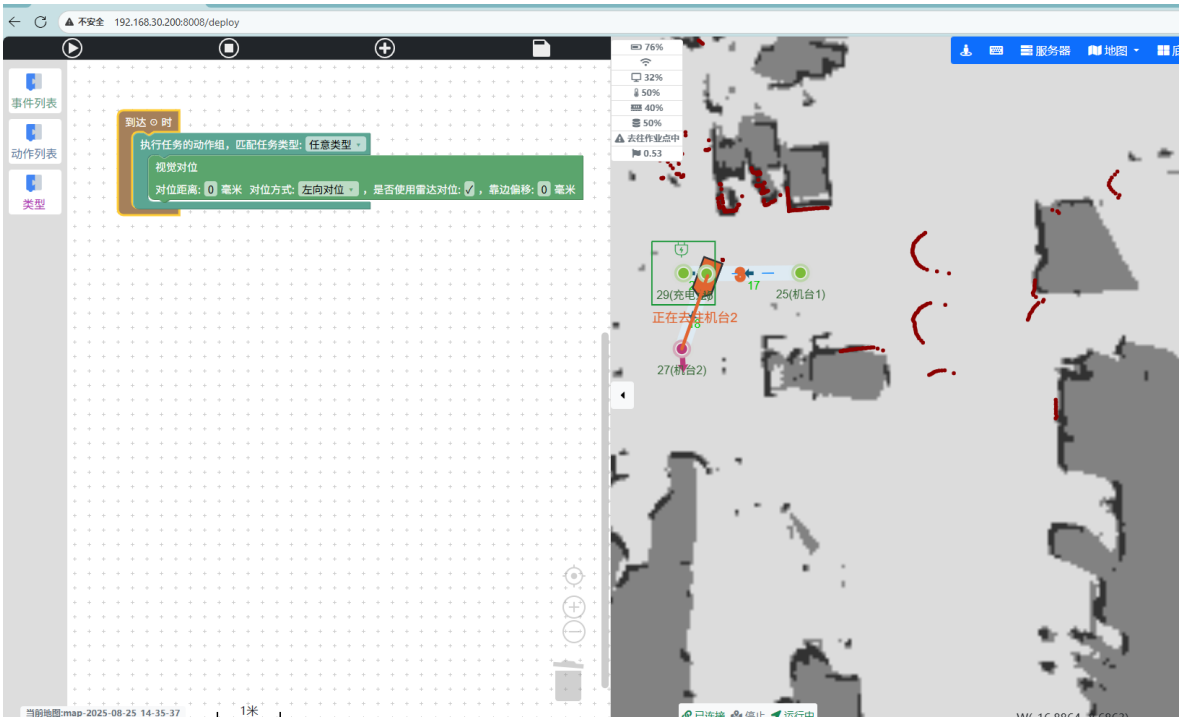

地图
底盘
打开
编辑
新建
切换地图
从图片生成地图
上传到RCS
更新RCS配置
映射另外地图到当前地图
清除地图映射


部署首页
不安全 192.168.30.200:8008/main.html
RMS版本:3.4.1.5
服务器
地图
底盘
设置
登录
打开
编辑
保存建图
取消建图
切换地图
从图片生成地图
上传到RCS
更新RCS配置
映射另外地图到当前地图
清除地图映射
提示
收到地图数据!
5米
已连接
运行
停止



部署点位、通道及动作，发任务验证。

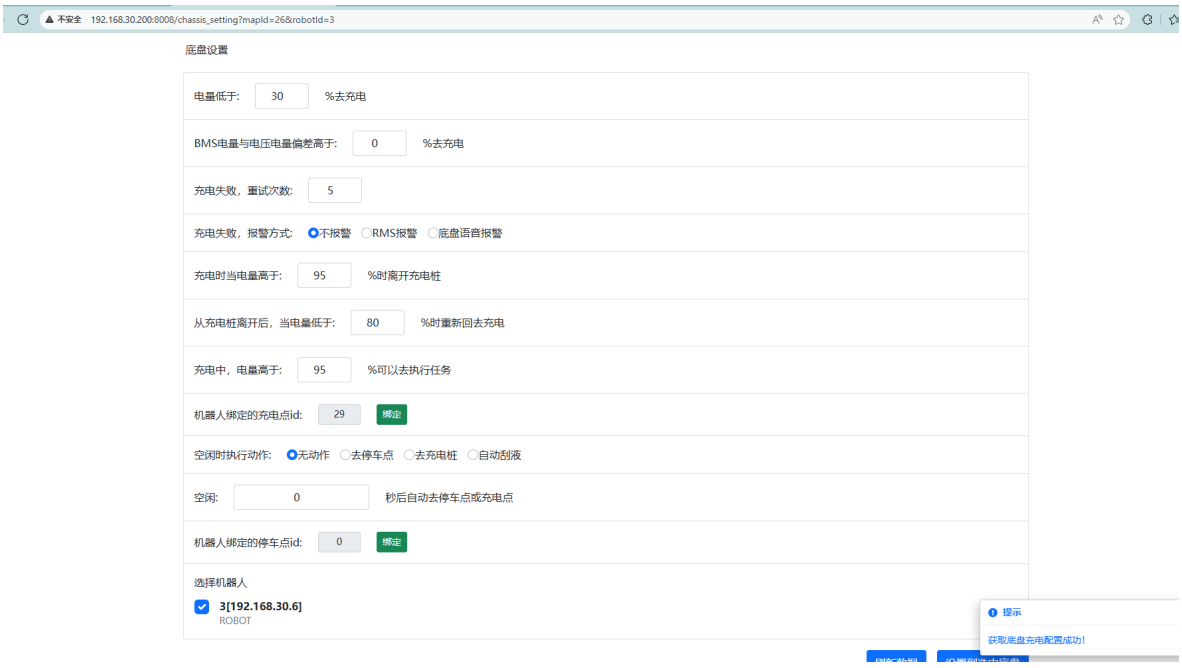
2.2.1反光板对位



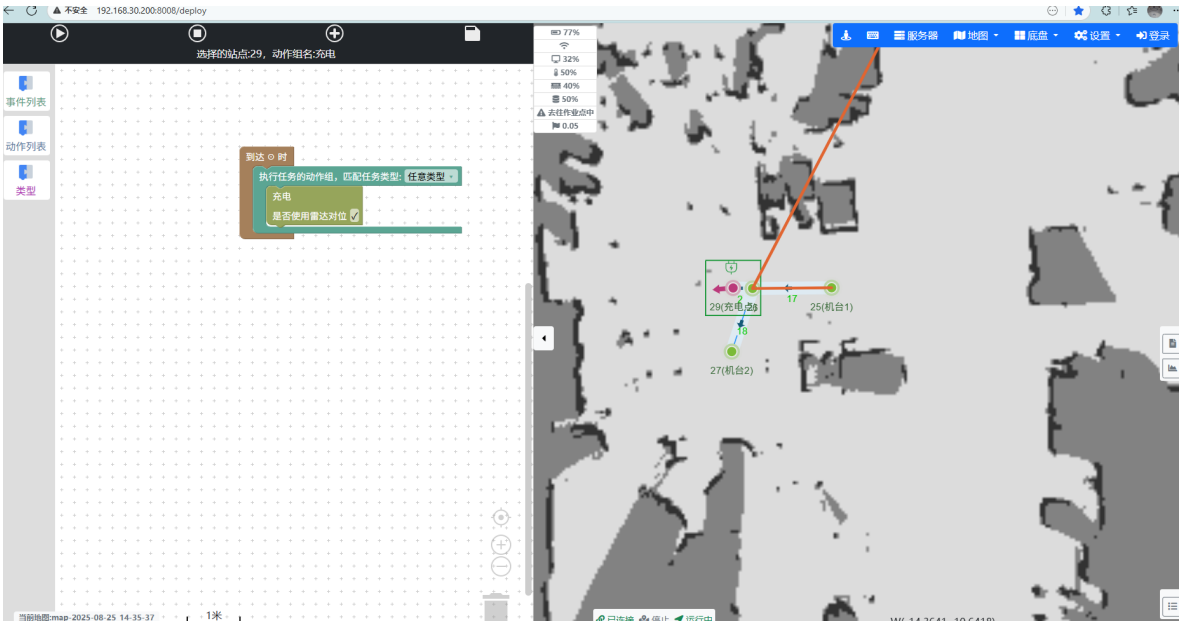
部署好反光板对位的点位任务，在实际位置部署好反光板进行验证，正常对位即功能正常。

2.2.2自动充电

在底盘设置里设置好自动充电参数

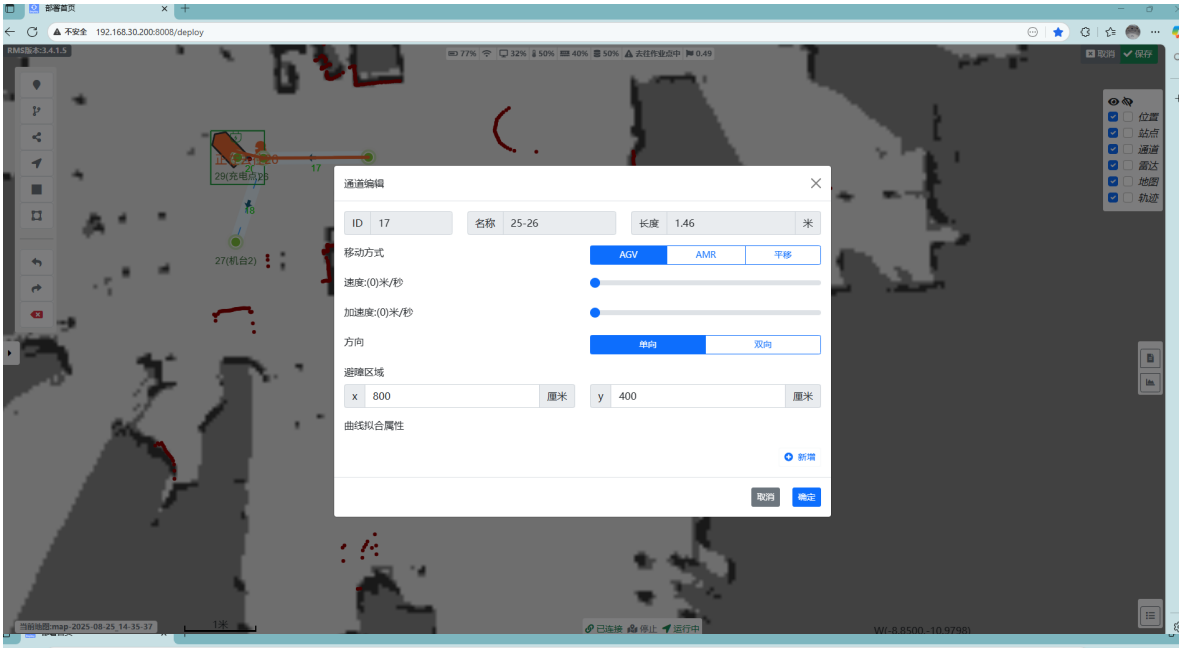


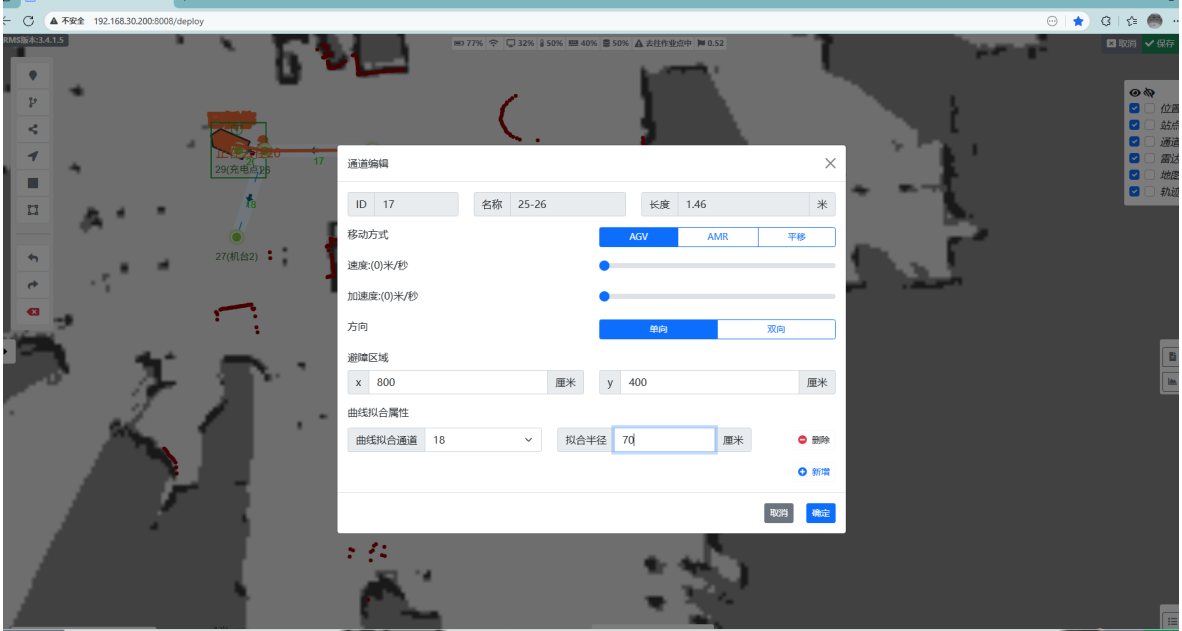
设置好充电点及其动作



> 可以直接更改自动充电参数去验证自动充电功能

2.2.3通道属性

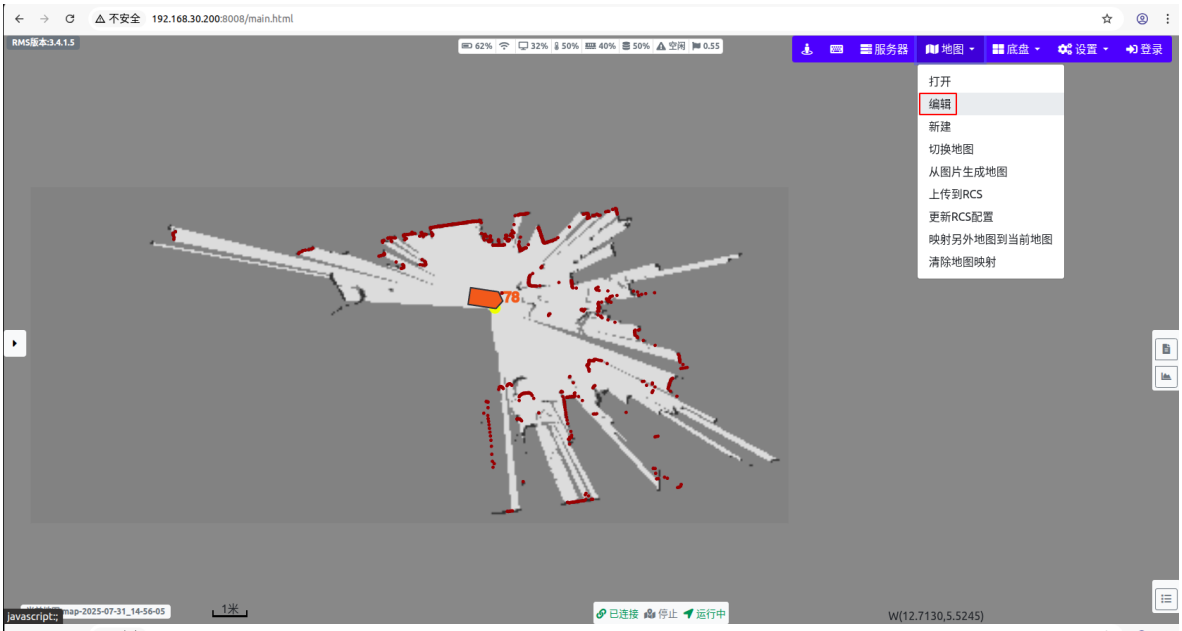

通道编辑
ID 17
名称 25-26
长度 1.46 米
移动方式
AGV AMR 平移
速度:(0)米/秒
加速度:(0)米/秒
方向
单向 双向
避障区域
x 800 厘米
y 400 厘米
曲线拟合属性
新增
取消 确定

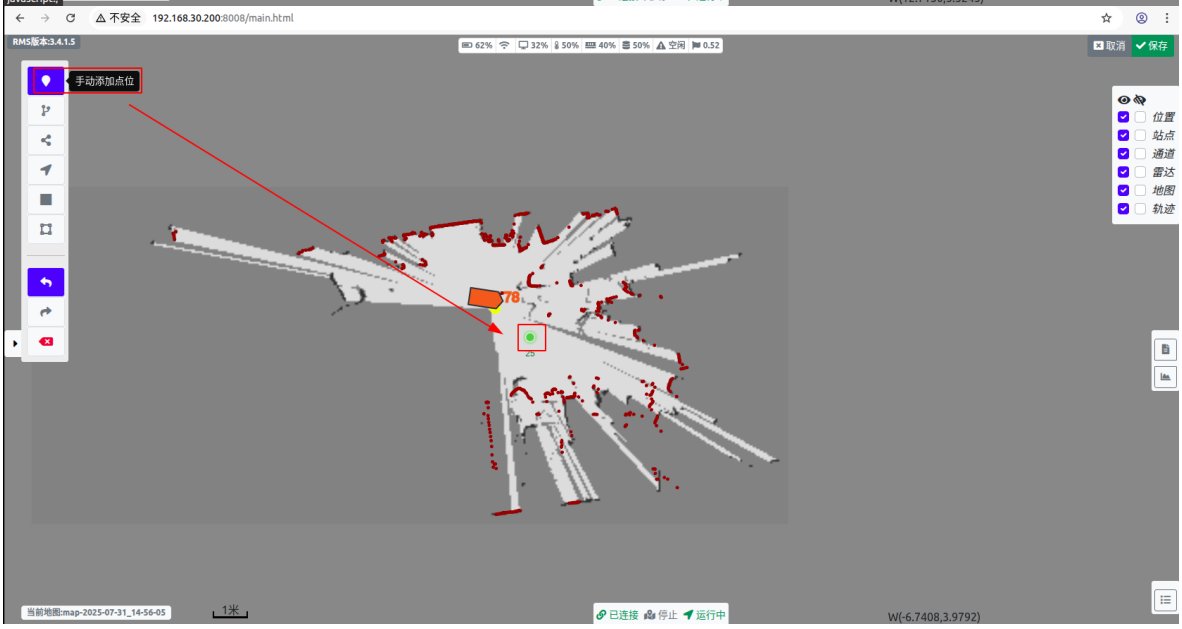

通道编辑
ID 17
名称 25-26
长度 1.46 米
移动方式
AGV AMR 平移
速度:(0)米/秒
加速度:(0)米/秒
方向
单向 双向
避障区域
x 800 厘米
y 400 厘米
曲线拟合属性
曲线拟合通道 18
拟合半径 70 厘米
删除
新增
取消 确定

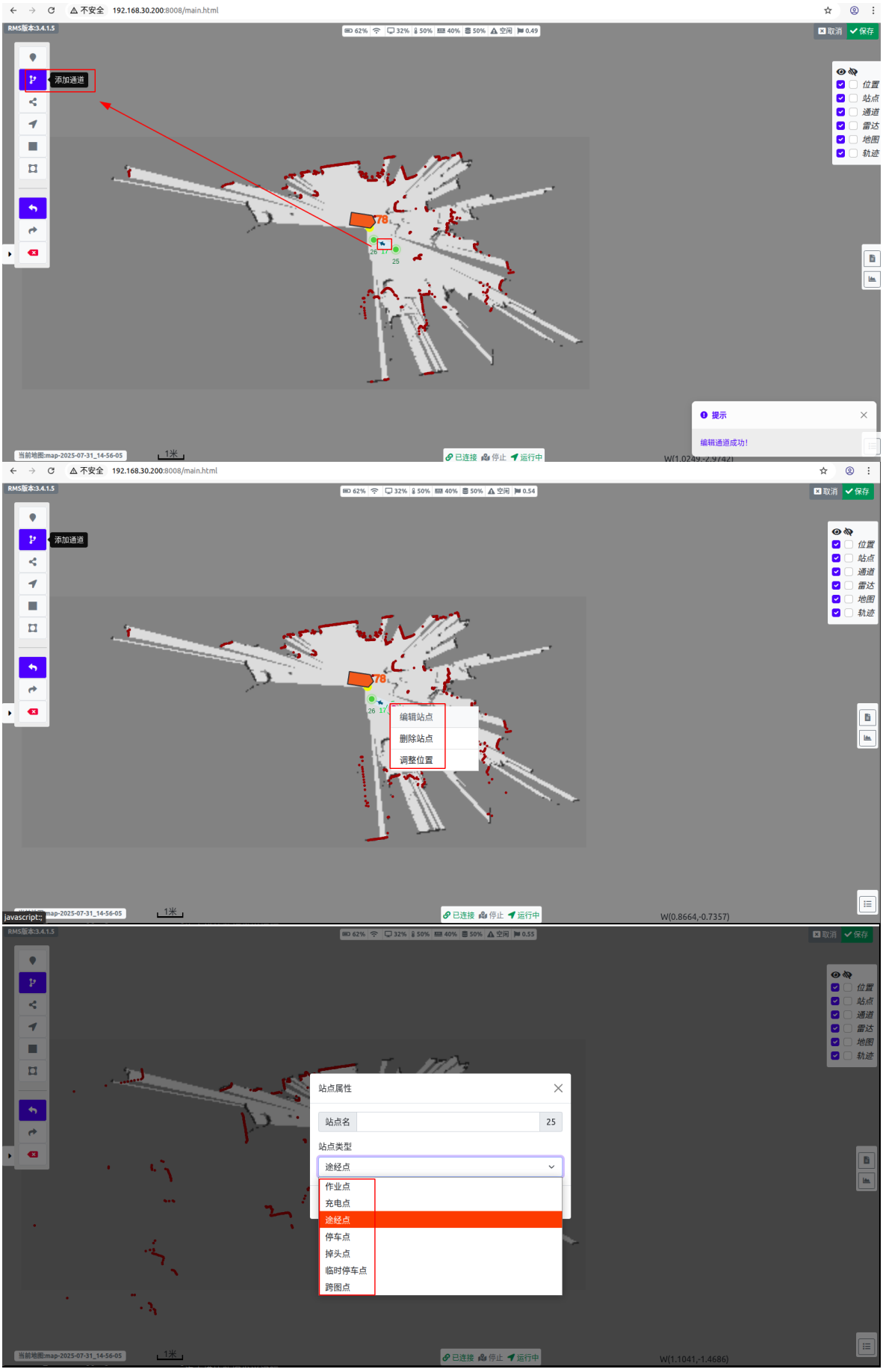

29(充电点)
25(机台1)
27(机台2)
提示
编辑通道成功!

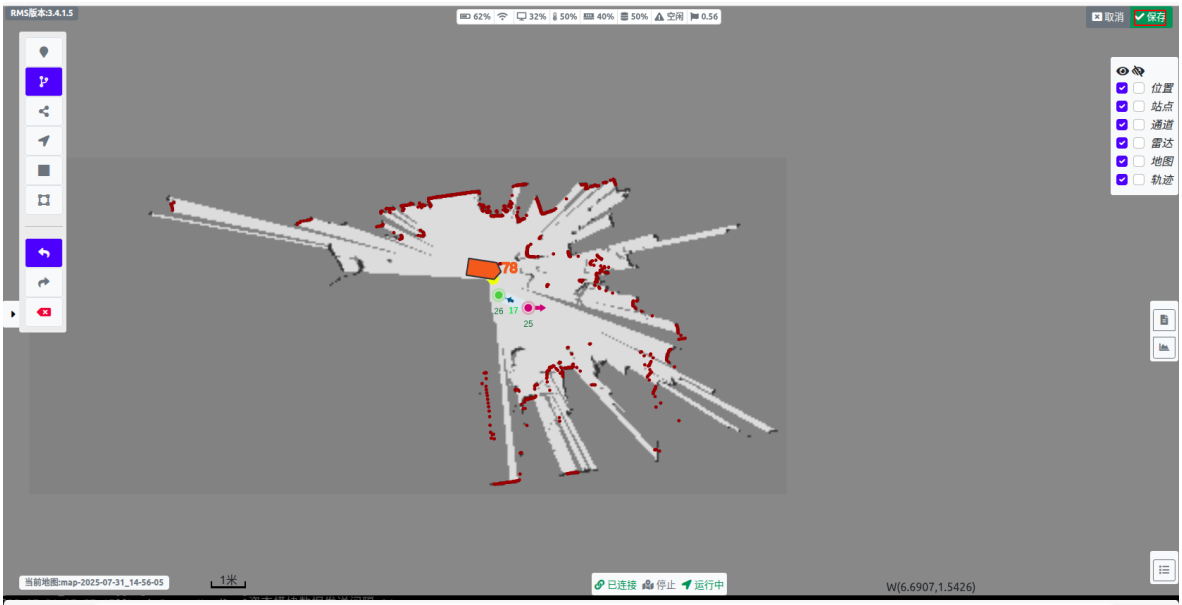
> 可在此处验证通道属性功能是否正常。如单/双向通道，通道速度，曲线拟合等。

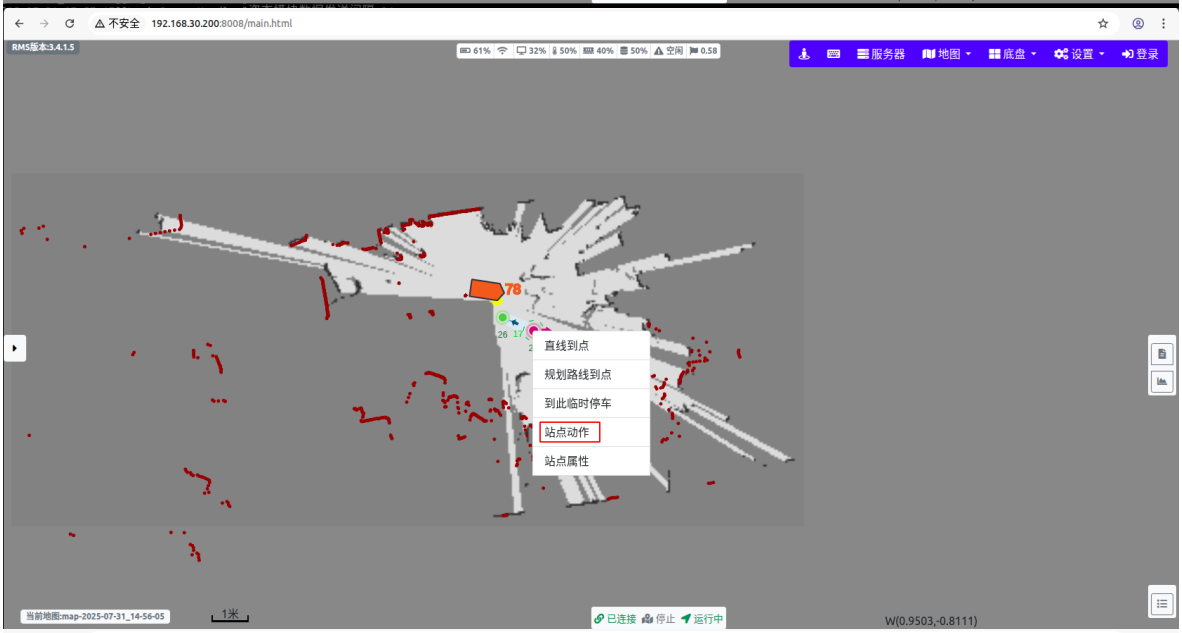
2.3调度

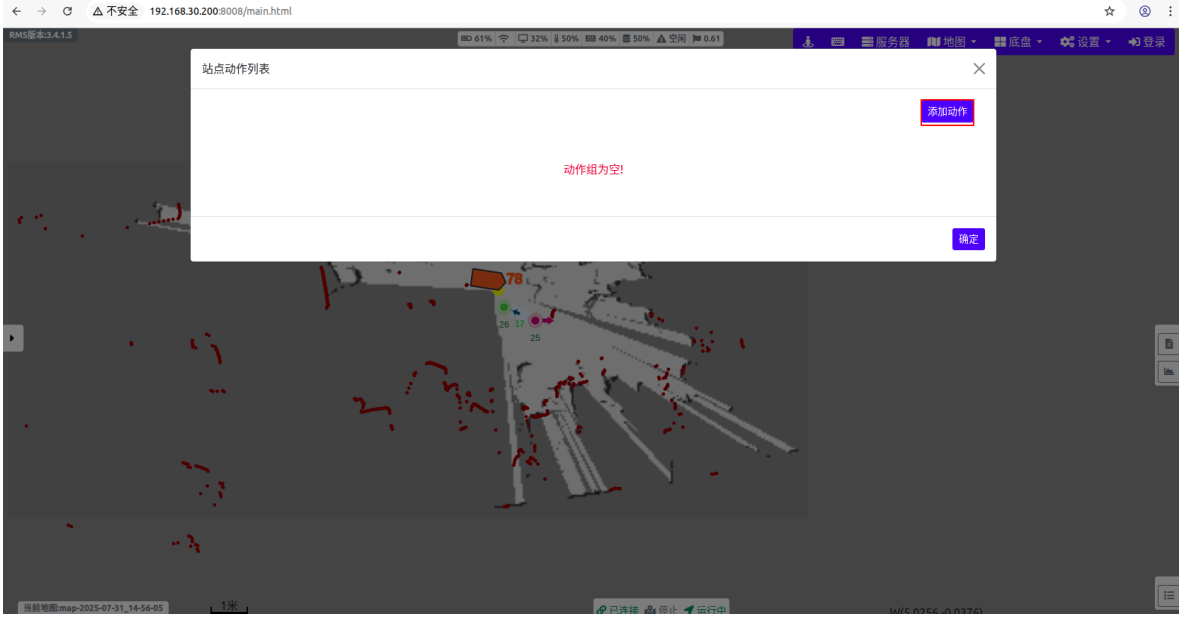


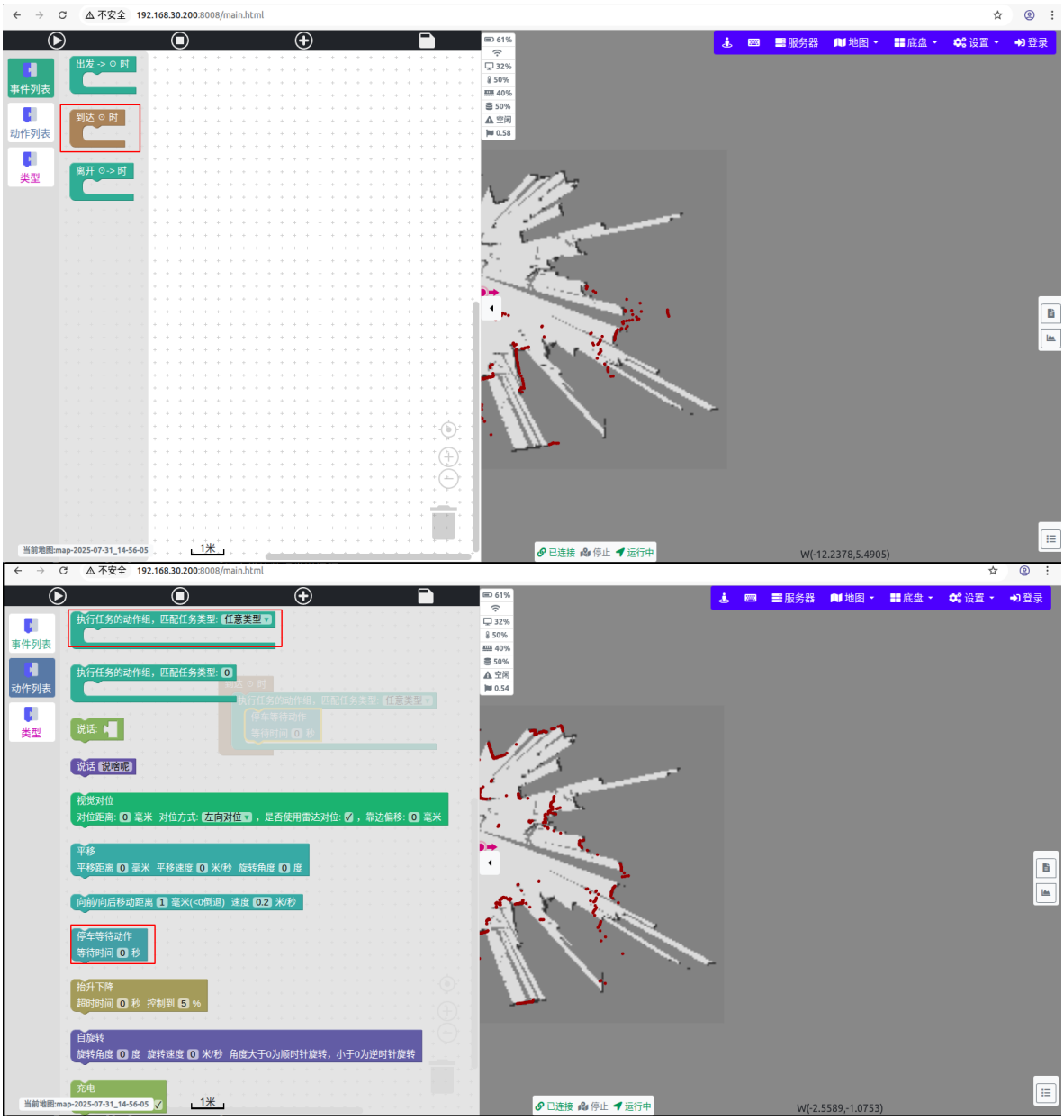


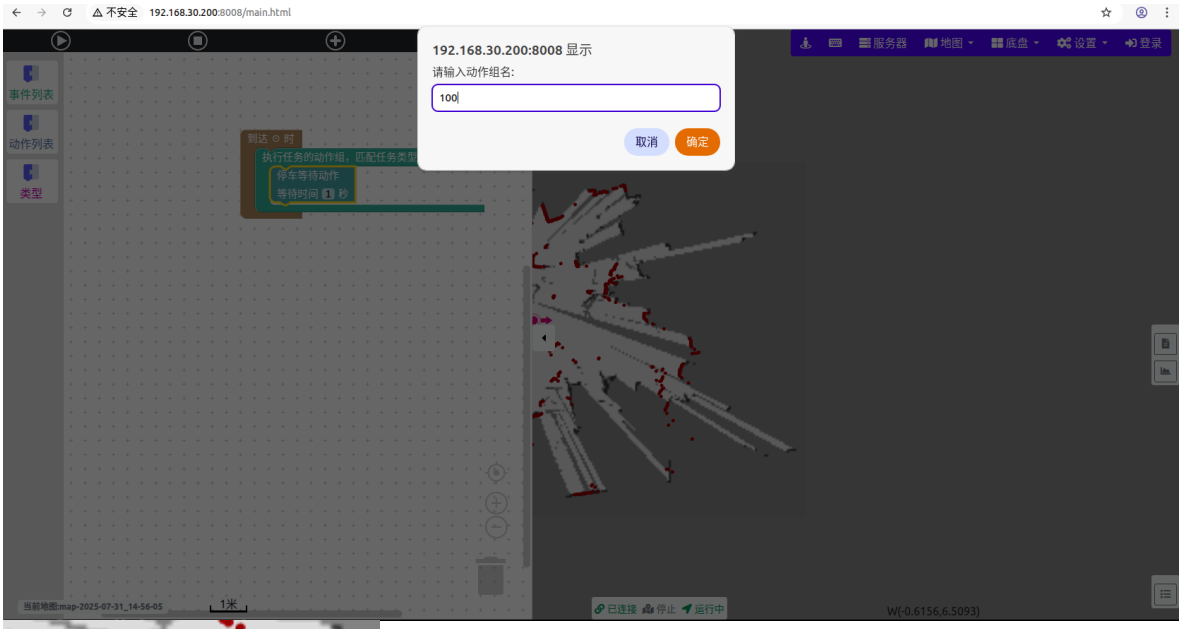

添加通道
提示
编辑通道成功!
添加通道
编辑站点
删除站点
调整位置
站点属性
站点名
25
站点类型
途经点
作业点
充电点
途经点
停车点
掉头点
临时停车点
跨图点


RMS版本:3.4.1.5
取消
保存
位置
站点
通道
雷达
地图
轨迹
78
当前地图:map-2025-07-31_14-56-05
1米
已连接
停止
运行中
W(6.6907,1.5426)


不安全
192.168.30.200:8008/main.html
RMS版本:3.4.1.5
服务器
地图
底盘
设置
登录
78
直线到点
规划路线到点
到此临时停车
站点动作
站点属性
当前地图:map-2025-07-31_14-56-05
1米
已连接
停止
运行中
W(0.9503,-0.8111)

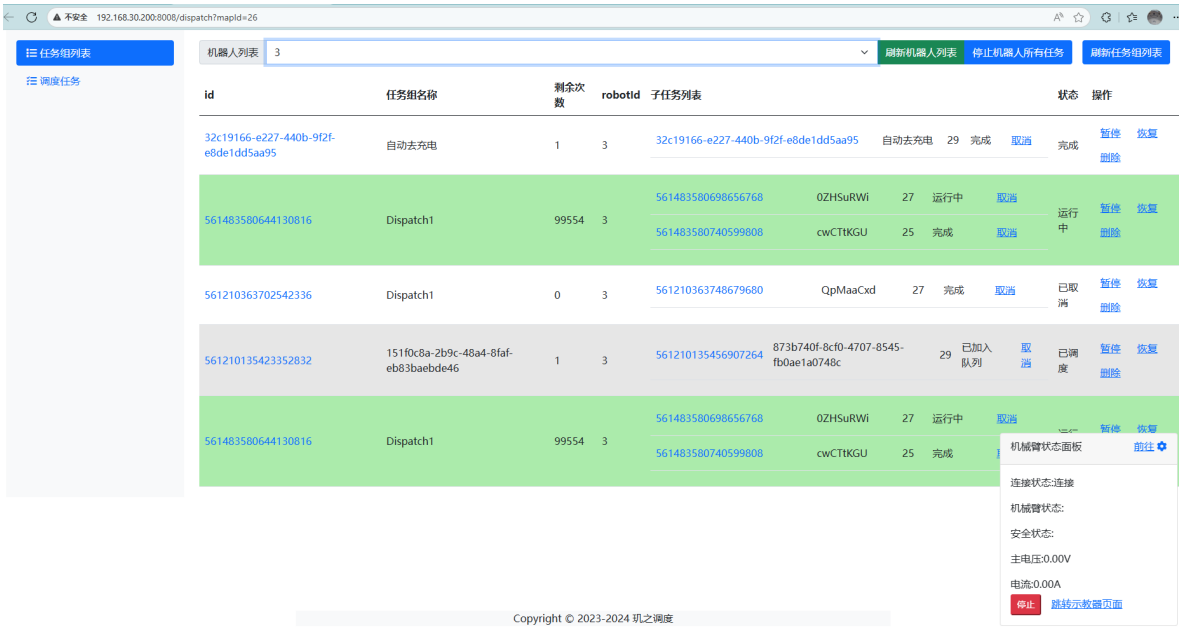

不安全
192.168.30.200:8008/main.html
站点动作列表
添加动作
动作组为空!
确定
78


不安全 192.168.30.200:8008/main.html
事件列表
动作列表
类型
出发 -> ⊙ 时
到达 ⊙ 时
离开 ⊙ -> 时
服务器
地图
底盘
设置
登录
61%
32%
50%
40%
50%
空闲
0.58
当前地图:map-2025-07-31_14-56-05
1米
已连接
停止
运行中
W(-12.2378,5.4905)
不安全 192.168.30.200:8008/main.html
事件列表
动作列表
类型
执行任务的动作组，匹配任务类型: 任意类型
执行任务的动作组，匹配任务类型: 0
说话:
说话 说啥呢
视觉对位
对位距离: 0 毫米 对位方式: 左向对位 ，是否使用雷达对位: ，靠边偏移: 0 毫米
平移
平移距离 0 毫米 平移速度 0 米/秒 旋转角度 0 度
向前/向后移动距离 1 毫米(<0倒退) 速度 0.2 米/秒
停车等待动作
等待时间 0 秒
抬升下降
超时时间 0 秒 控制到 5 %
自旋转
旋转角度 0 度 旋转速度 0 米/秒 角度大于0为顺时针旋转，小于0为逆时针旋转
充电
服务器
地图
底盘
设置
登录
61%
32%
50%
40%
50%
空闲
0.54
当前地图:map-2025-07-31_14-56-05
1米
已连接
停止
运行中
W(-2.5589,-1.0753)





> 在调度中只有添加了动作的点才能添加。只要发任务能跑，说明功能正常。



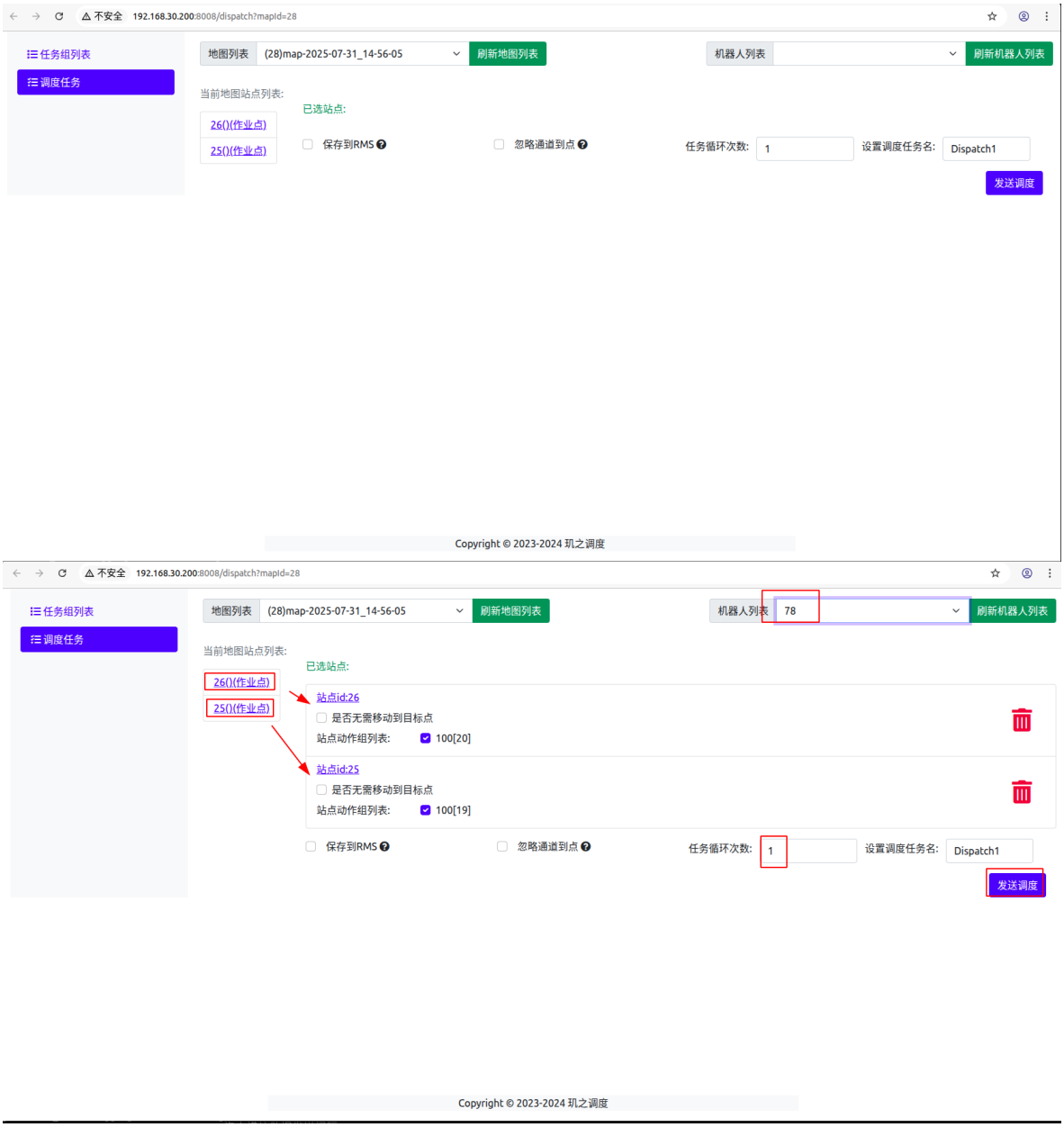
验证停止任务，暂停，继续等按钮功能是否正常。





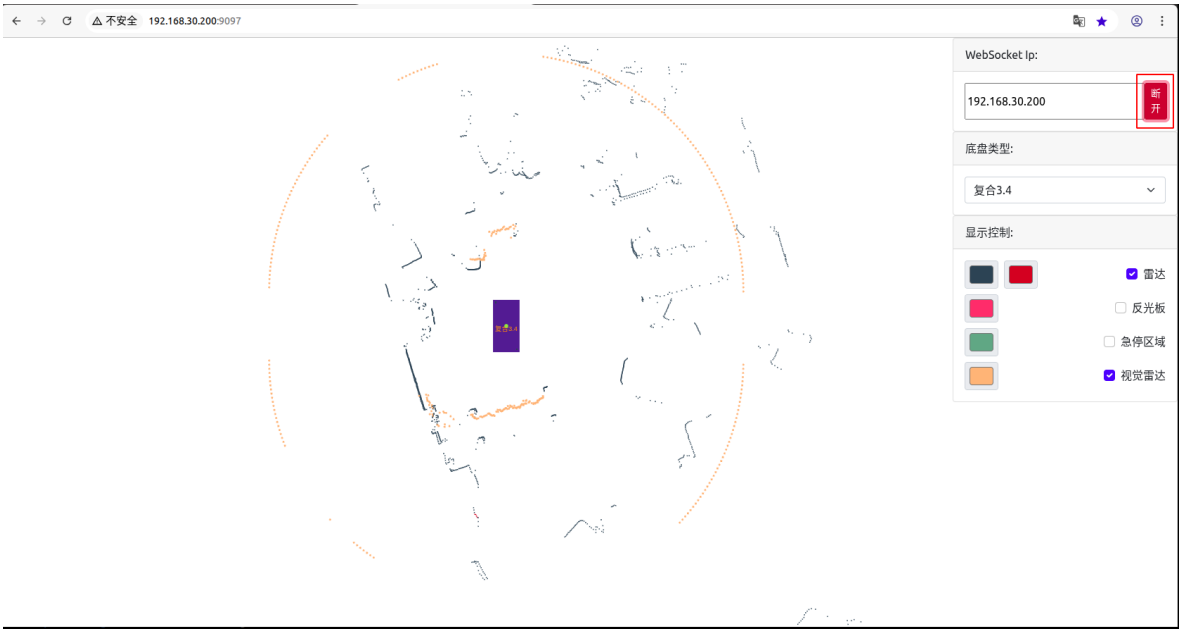


Copyright © 2023-2024 玑之调度



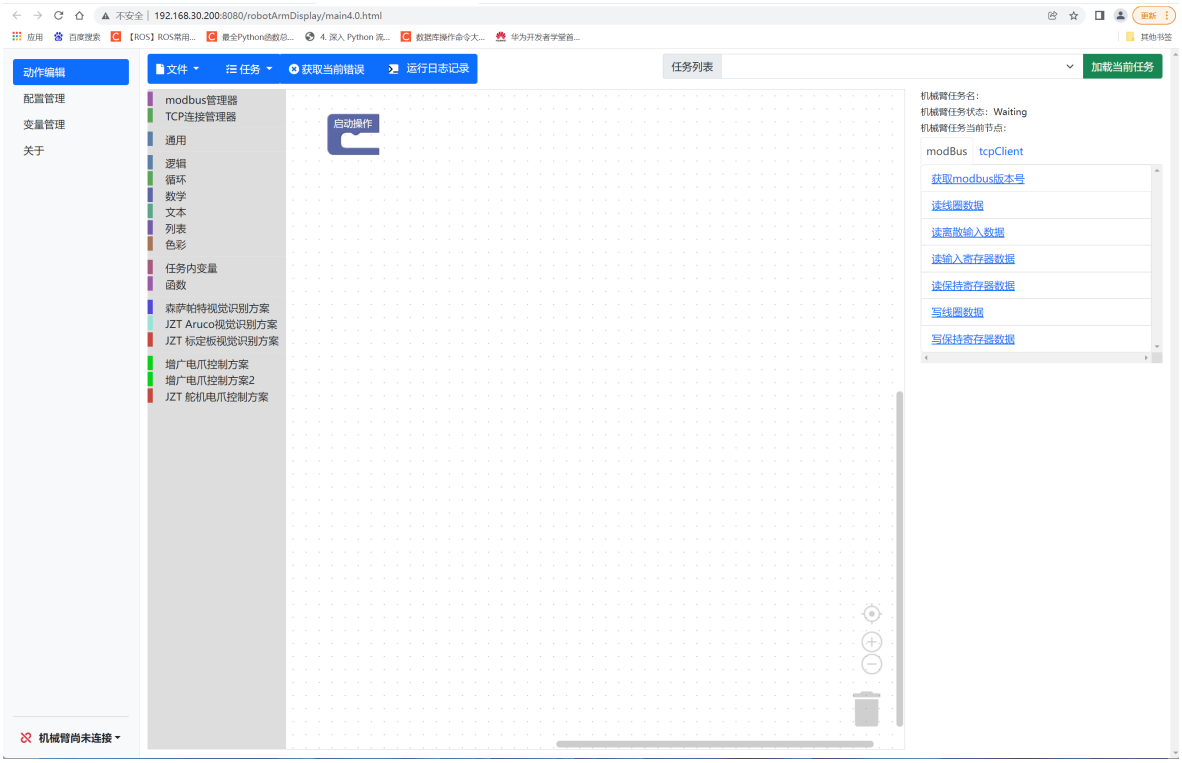
> 查看底盘雷达、视觉等数据显示，网页地址如下

```
http://192.168.30.200:9097/
```

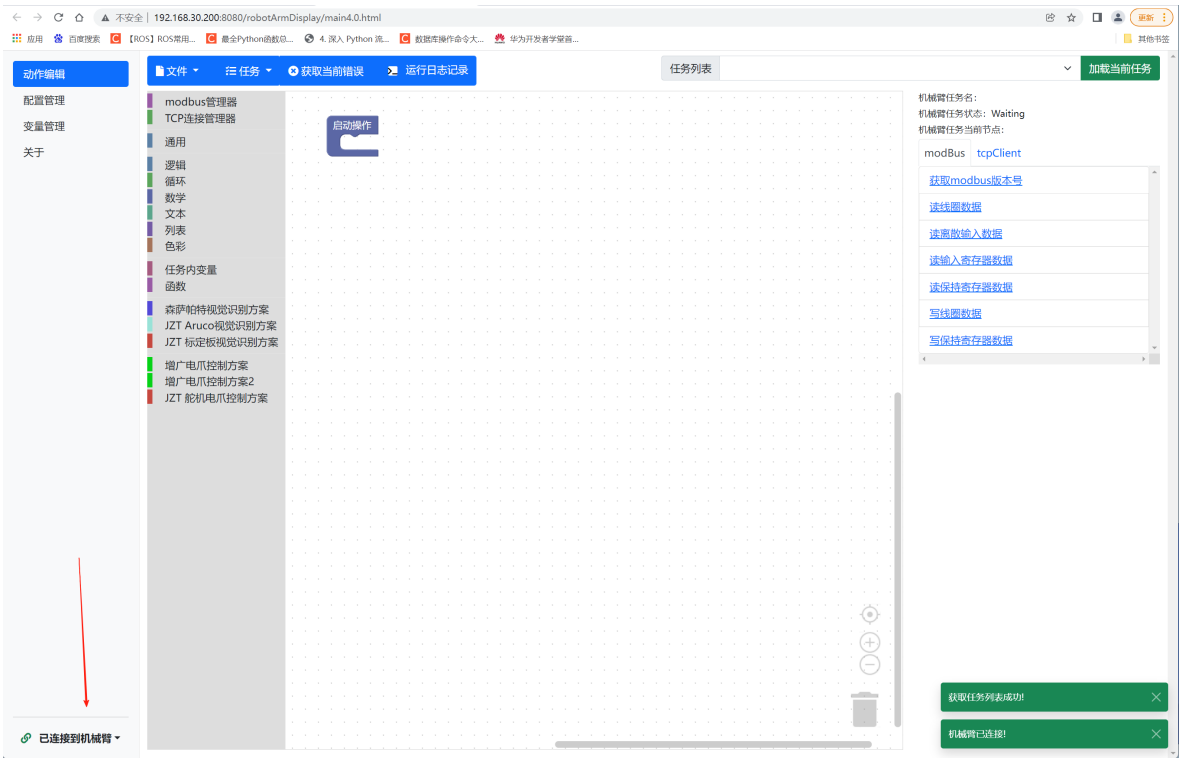


3.非标4.0软件

部署正常情况下，输入机械臂连接地址：192.168.30.200:8080/...



鼠标点击左下角“机械臂尚未连接”，连接机械臂，连接成功如下图。



具体的软件功能及使用方法介绍详见机械臂V4.0调度系统用户手册
（机械臂暂无版本确认功能，正常连接的机械臂也需要同研发确认版本）