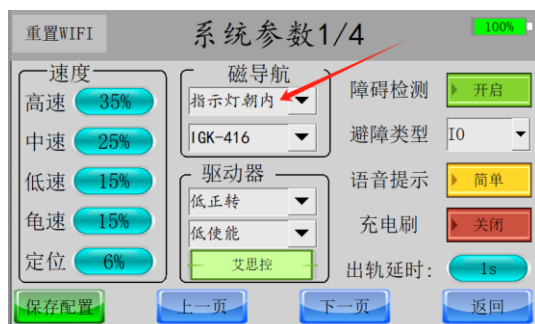


该文档用于在 AGV 手动模式已经没问题的情况下，进行简单的自动任务测试指导，以第一次使用为基础，详细描述各个注意事项及测试步骤，供客户参考。

# 1.自动运行前的参数检查

## 1. 检查参数配置

### ● 系统参数 1



如上图箭头所示，正确配置磁导航的安装方向，这一步至关重要，设置错误会导致 AGV 循迹出轨。

指示灯朝向也就是磁导航传感器的贴膜朝向。

### ● 输入口配置



如上图，需要确认急停信号是否触发，急停触发，AGV 是不会行走的，如果你暂时没有或者没接急停按钮，可以点击端口 2 的配置按钮，将功能配置成“无”，但是如果你已经接入了急停信号，一定要确保急停未触发，也就是这个界面的急停状态为“OFF”。

上图所示就是正确的状态。

## 2. 检查磁导航和 RFID 传感器的安装

### ● 磁导航的安装

1.磁导航的安装需要和触摸屏系统参数 1 界面设置的相符，设置的指示灯朝外，实际安装时所有的磁导航传感器都要指示灯朝外安装。

2.一般磁导航传感器背面都有贴 ID 标签，请保证车头位置的磁导航 ID 为 3，车尾磁导航 ID 为 4.

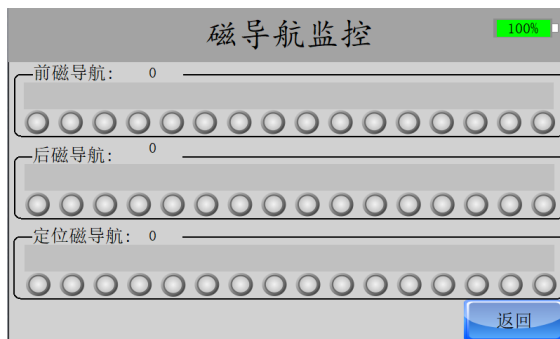
### ● RFID 传感器的安装

RFID 安装保证黑色面朝向地面，也就是有指示灯的一面朝下。

### 3. 监控磁导航和 RFID 数据

- 磁导航数据查看

打开触摸屏数据监控-磁导航监控界面，如下图



将磁导航放到磁条上，查看磁导航监控界面指示灯是否变换，有变化说明磁导航接线及通讯正常，无变化，需要检查接线。

- RFID 数据查看

两种方式

1.打开触摸屏数据监控-位姿监控界面查看，如下图



#### 2.或者在任务派发-点到点-当前位置查看

将非 1 号标签放到 RFID 传感器底下，查看位姿监控界面当前位置是否变为标签的值，有变化说明 RFID 接线及通讯正常，无变化，需要检查接线。

## 2.地图编辑和下载

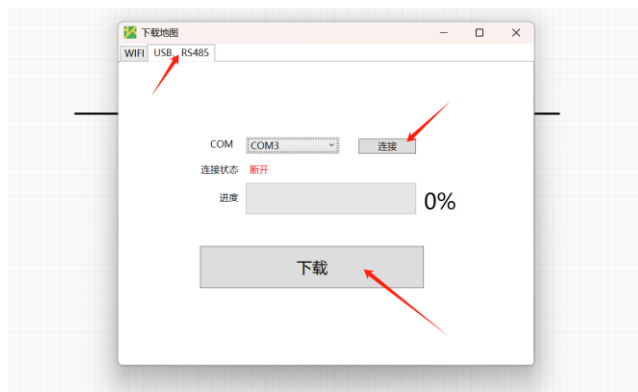
首先准备一根 typec 数据线用于下载地图，然后通过下面的链接下载 AGV 地图编辑软件：[AGV 地图编辑软件 - 通用资料 - 极客星球 - Powered by Discuz!](#)

打开地图编辑软件，根据实际工况绘制地图，下图中的地图为本教程的简单测试地

图，以下的功能介绍都是基于此地图。



注意：标签两边的直线要出头，保证直线横平竖直，不要画斜线。更复杂的地图绘制可以参考视频教程：[AGV怎么编辑和下载地图路线](#) 哔哩哔哩 bilibili  
画好地图就可以点击右边的下载按钮下载地图到 AGV，下载之前用 typec 线连接电脑和 AGV 控制器。

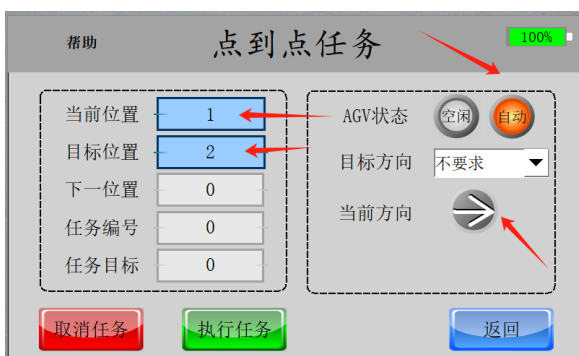


选择 USB.RS485 下载地图，先点击连接，再点击下载。

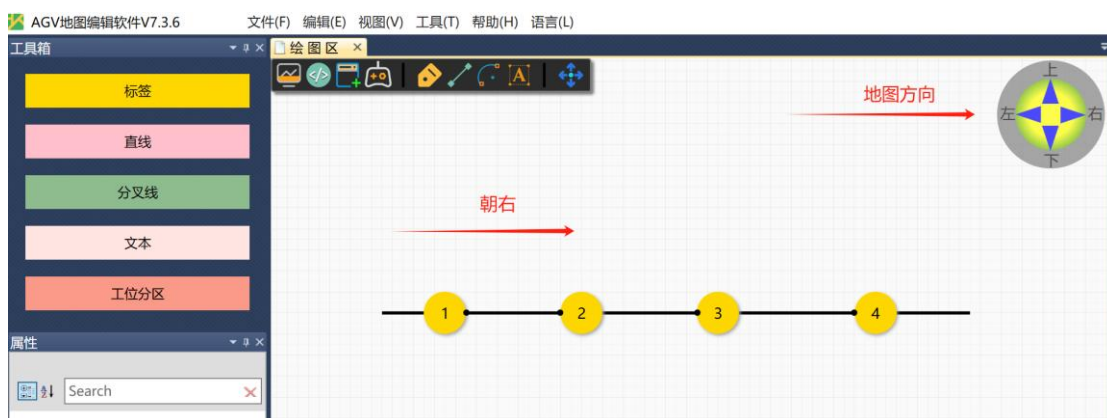
### 3.自动任务测试

#### 1.点到点任务

点击触摸屏任务派发-点到点，进入点到点任务界面，如下图



当前位置就是 AGV 所处的当前标签，目标位置就是你要去的目标位置，当前方向，是 AGV 当前的车头方向，参考地图编辑软件里面的地图方向，例如 AGV 当前在 1 号和 2 号标签之间，车头朝向 2 号便签，那么参考地图里面的位置，当前方向就是超右。



正确设置后，保证 AGV 处于自动模式，点击执行任务，AGV 就会前往目标位置。

## 2.动作流任务

点到点任务只能简单的前往目标站点，如果想在前往目标位置的过程中执行一些动作，控制一些开关量，执行一些逻辑，就需要使用动作流任务，在执行动作流之前需要编辑动作流，点击触摸屏地图编辑-编辑动作流动作流，输入动作流编号，进入动作流编辑界面，如下图。



下面以一个简单的逻辑说明，需要执行的任务描述如下，首先前往 2 号站点，输出一个信号用于控制电机上升，然后延时 2 秒，让电机上升一段距离，然后停止电机，继续前往 3 号站点，到达后等待一个输入信号，然后再输出一个信号控制电机下降，延时 2 秒，然后停止电机。

电机上升的信号接到 AGV 控制器 OUT7，电机下降的信号接到 AGV 控制器 OUT8，等待的输入信号接到 AGV 控制器的 IN14，下图展示如何设置动作流实现以上功能。



设置完 1 号动作流就可以执行动作流任务了，点击触摸屏任务派发-动作流，进入执行动作流界面，如下图



序号输入 1，保证 AGV 处于自动状态，点击执行动作流。

至此 AGV 简单的自动测试就完成了，如果以上都没问题，说明 AGV 已经正常运行。