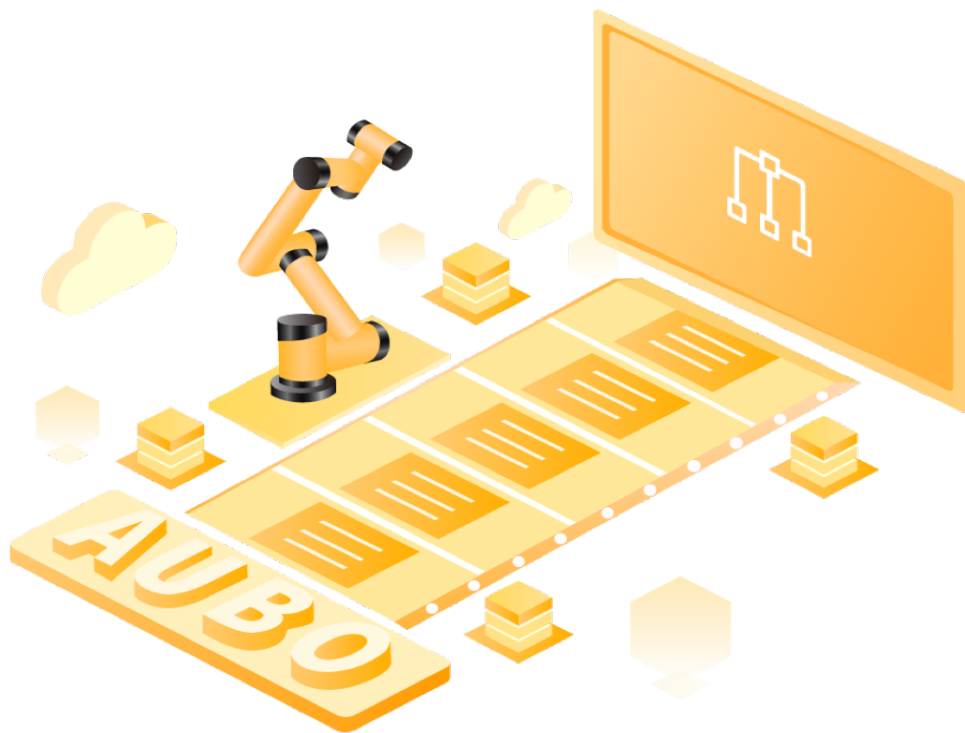




AuboStudio 安卓版快速入门

文档版本: v0.0.4

遨博(北京)智能科技股份有限公司
AUBO (BEIJING) ROBOTICS TECHNOLOGY CO., LTD

一. 简介

欢迎使用 AuboStudio 安卓版！AuboStudio 安卓版是遨博专为 AUBO 机械臂开发的移动端控制软件，您可通过 AuboStudio 安卓版 操作机械臂和控制柜，创建和执行 AUBO 机器人程序，并读取日志信息。

在 AUBO 产品出厂时，AuboStudio 安卓版 将安装在与机械臂配套的平板电脑中。用户也可按需安装在其他移动设备中，软件安装环境需求请参见“AuboStudio 安卓版安装环境需求”。

下载链接：https://developer.aubo-robotics.cn/download_center/soft_scope_download.html。

二. 连接

1. 启动控制柜，然后打开平板，确保平板与控制柜在同一网段下。

确保平板与控制柜在同一网段的方式有两种：

- 首先将控制柜通过网线连接至某局域网，然后将平板连接到该局域网。
- 平板直接连接控制柜的内置 Wi-Fi（不同批次产品的 Wi-Fi 名称略有不同，请以实际情况为准）。

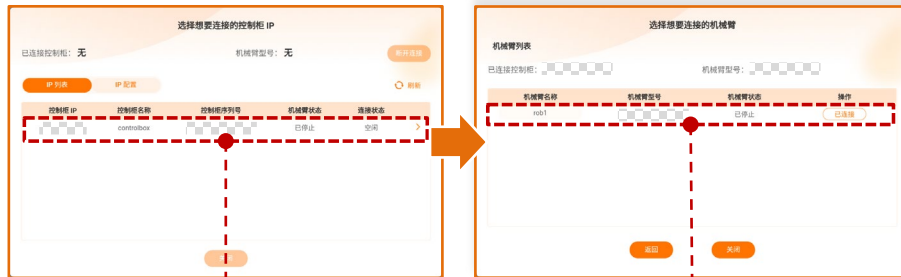
Wi-Fi 默认名称：(AAAA-CCCC-YYYY-XXXX)XXXX 默认密码：12345678

AAAA — 品牌固定名词 CCCC — 控制柜型号

YYYY — 生产年月批次 XXXX — 控制柜序列号后 4 位

例如：Cobot-C-2DM3-0001

2. 单击 AuboStudio 安卓版 启动软件，依次选择控制柜条目、机械臂条目建立连接。



- 单击控制柜条目。
- 【提示】弹窗单击【确定】。

- 单击机械臂条目。
- 【提示】弹窗单击【确定】。
- 控制柜仅连接一台机械臂时，系统默认选择机械臂。

三. 上电



Payload 为默认模式。请保证机械臂末端空载。

（如需带载，请先参考“七.有效负载”进行配置）

单击【继续】按钮。

三. 上电



▶ 单击【启动】按钮。

- ▶ 机械臂上电成功。
- ▶ 单击【关闭电源】断电。

四. 切换操作模式

当系统未配置操作模式的安全输入 I/O，且没有设置操作模式切换密码时，将进入本地模式。

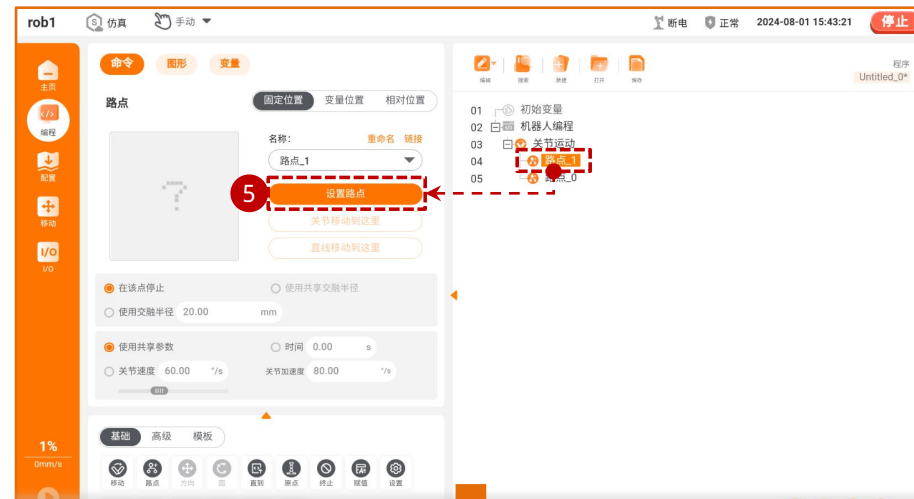
1. 【本地模式】切换至【手动】模式：单击“设置 > 权限 > 操作模式”进入【操作模式】界面设置操作模式密码，密码生效后可切换至【手动】模式。



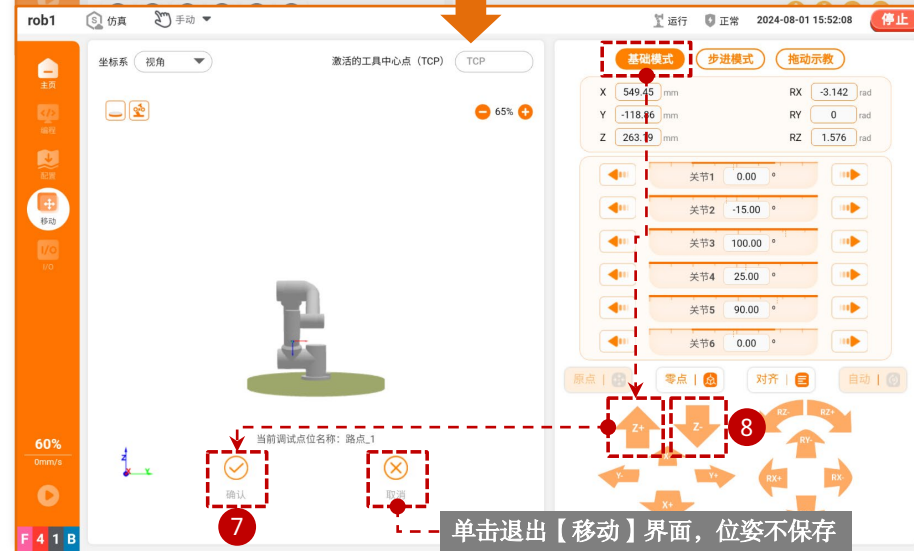
2. 【自动】模式切换至【手动】模式：需输入操作模式密码。



7. 选择【基础模式】，长按【Z+】2秒移动机械臂，单击【确定】保存【路点_1】位姿。



- 选中【路点_1】节点，单击【命令】界面下的【设置路点】按钮，随后进入【移动】界面。

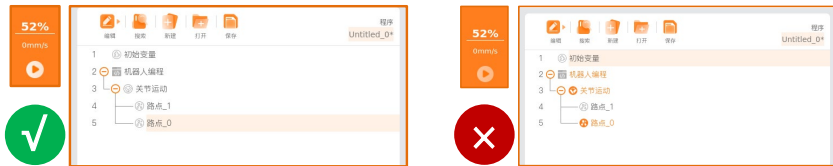


8. 【路点_0】的设置与【路点_1】节点的设置类似：选择【路点_0】节点，单击【命令】界面下的【设置路点】按钮，进入【移动】界面，选择【基础模式】，长按【Z-】按钮 2 秒移动机械臂，单击【确定】保存位姿至【路点_0】节点。



六. 运行工程文件

1. 查看工程文件中的程序节点，所有节点显示为正常黑色时，【运行】按钮可点击运行工程文件。



2. 单击【运行】按钮，选择【从起始点运行】，进入【移动】界面。



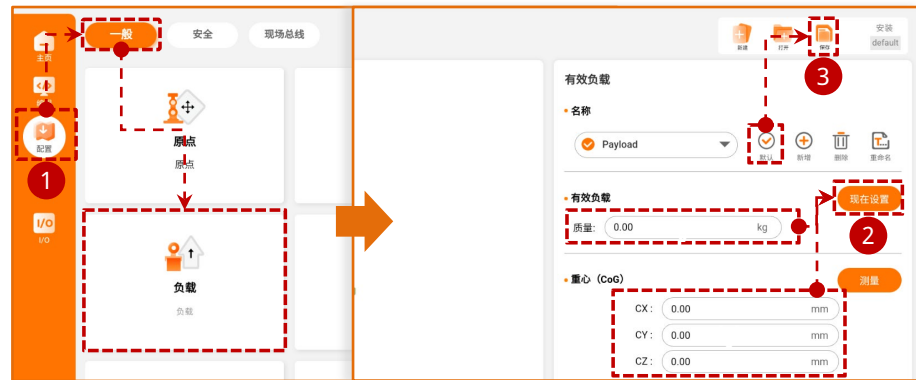
3. 如果机械臂当前位姿与程序的起始位姿不同，长按【自动】按钮移动机器人，机械臂仿真模型与虚影重合，【点击确定开始程序】变为按钮可点击状态。单击【点击确定开始程序】按钮运行程序，机器人开始运动。



七. 有效负载

1. 单击【配置】按钮，选择【一般】选项卡，单击【负载】按钮，进入【负载】界面。
2. 在“有效负载”、“重心”文本框中输入数值，单击【现在设置】即刻生效。
3. 配置完成后，单击【默认】，单击【保存】保存配置。

※ 推荐设置完成后，依次单击【现在设置】、【默认】、【保存】按钮，保证移动示教和编程时均使用当前设置的有效负载参数。



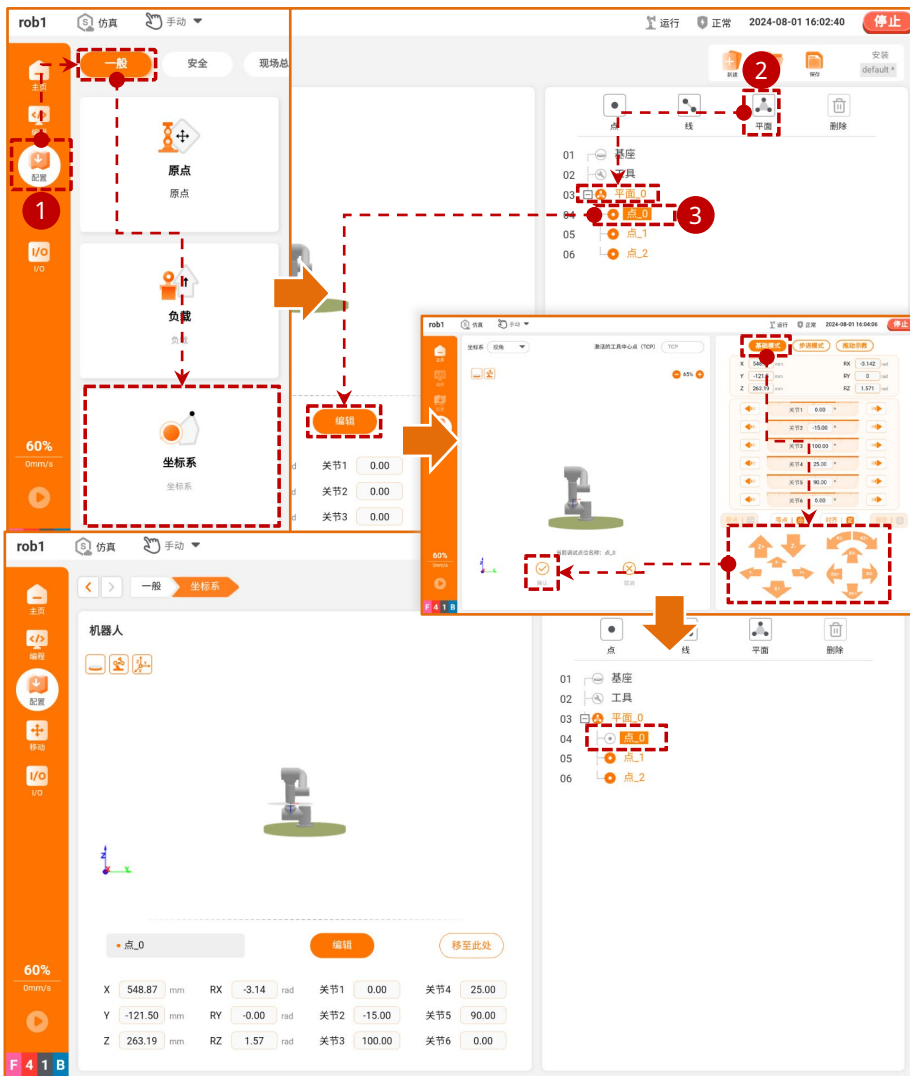
八. 工具中心点 (TCP)



九. 坐标系

通过面构建新坐标系

1. 单击【配置】，选择【一般】选项卡，单击【坐标系】，进入【坐标系】界面。
2. 单击【平面】按钮，创建新的面特征，单击 $\oplus$ 展开列表。
3. 依次选择路点，单击【编辑】进入【移动】界面，通过位置/姿态控制按钮操控机器人，单击【确定】保存数据完成路点设置。完成设置的路点将以黑色显示。



坐标系的使用

可以在程序中选择设置好的坐标系。下面以【移动】节点为例应用新创建并完成设置的坐标系“平面_0”。

1. 单击【编程】按钮，进入【编程】界面。
2. 在【基础】选项卡下单击【移动】命令，向程序树中添加【移动】节点。
3. 单击【坐标系】下拉框，选择新建的坐标系“平面_0”。



十. 日志的导出

由于不同型号的平板系统存在差异，因此不同平板导出日志的操作略有不同，但基本操作步骤如下：

1. 在【主页】中单击【日志】按钮，然后单击【下载】，等待系统整理并压缩日志。



2. 压缩完成后，软件将启用平板自带的浏览器下载日志压缩包，单击【下载】按钮进行下载。
3. 下载完成后，打开浏览器的下载目录，查看日志压缩包。
 - ※ 不同平板默认浏览器的设置略有不同，请通过浏览器的【设置】查看浏览器的默认下载位置。
4. 导出日志压缩包的方法基本有以下几种：
 - ※ 选中日志压缩包，通过【发送】或【分享】按钮传送压缩包。
 - ※ 将U盘插入平板，选中日志压缩包，通过【移动】按钮将压缩包复制到U盘中。

十一. 软件更新

软件更新分为控制器版本更新和客户端（App）版本更新，操作均从【更新】界面开始（单击“主页 > 设置 > 系统 > 更新”进入【更新】界面）。



1. **客户端版本更新**：单击客户端安装包的【下载】按钮，弹出下载提示，按照提示下载。安装包下载完成后，平板系统弹窗提示安装 AuboStudio 安卓版 应用软件，根据提示完成安装即可。

※ 若平板系统未自动提示安装应用软件，请单击浏览器下载列表中的“.apk”文件手动安装。

2. **控制器版本更新（在线）**：

a) 控制柜上插有可连接外网的网线。

b) 打开 AuboStudio 安卓版 应用软件，单击“主页 > 设置 > 系统 > 网络”进入【网络】界面，设置“网络方法”为“DHCP”。

c) 进入【更新】界面，单击软件安装包的【下载】按钮，进入【下载】界面下载。下载完成后，弹出【下载完成】提示框，单击【安装】开始安装。安装完成后，重启控制柜。控制柜完成重启后，重启 AuboStudio 安卓版 客户端，连接控制柜。



2* **控制器版本更新（离线）**：

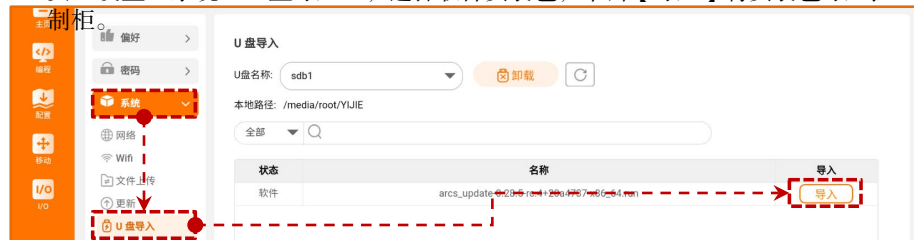
a) 官网下载软件安装包，将安装包导入 U 盘。

※ 下载链接：<https://download.aubo-robotics.cn/arcs/>。

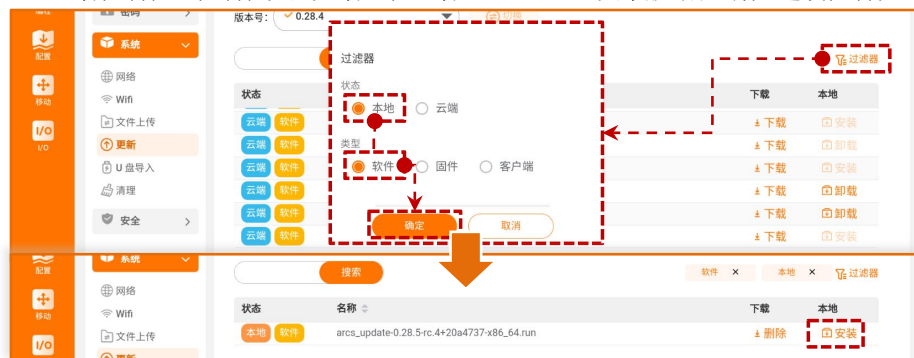
※ 请勿直接将安装包下载至 U 盘中，否则系统可能无法识别到文件。

※ 请将软件安装包置于 U 盘根目录下，否则系统可能无法识别到文件。

b) 将包含安装包的 U 盘插入控制柜，打开 AuboStudio 安卓版 应用软件，单击“主页 > 设置 > 系统 > U 盘导入”，选择软件安装包，单击【导入】将安装包导入控制柜。



c) 进入【更新】界面，单击【过滤器】，在【过滤器】对话框中，【状态】筛选条件为【本地】，【类型】筛选条件为【软件】，单击【确定】返回。单击软件安装包的【安装】按钮开始安装。安装完成后，弹出【关机】提示框，单击【确定】重启控制柜。控制柜完成重启后，重启 AuboStudio 安卓版 客户端，连接控制柜。



3. **验证更新**：控制器版本/客户端版本完成更新后，打开 AuboStudio 安卓版 应用软件，连接控制柜，进入主页，单击【关于】查看当前版本信息，若信息无误则完成。



十二. 文件保存与绑定

工程文件的保存

1. 在【编程】界面下，程序树顶部的程序管理工具栏单击【保存】按钮，选择【保存】即可保存当前打开的工程文件。文件后缀为“.pro”。
2. 工程文件名称显示在程序管理工具栏最右侧。



安装文件的保存

1. 在【配置】界面下，右上角的配置管理工具栏中单击【保存】按钮，选择【保存】即可将当前所有的安装配置保存至安装文件中。文件后缀为“.ins”。
2. 安装文件名称显示在配置管理工具栏最右侧。



工程文件与安装文件的绑定

工程文件与安装文件存在对应绑定关系，只有打开对应的安装文件时，工程文件才可正常运行。

更换与工程文件绑定的安装文件：在打开工程文件后，打开新的安装文件，再次保存工程文件即可。

查看文件绑定信息

程序树顶部的程序管理工具栏的工程文件名，弹出“程序文件信息”查看文件信息。

