

Q3 与 Q7 系列托盘零位偏差大调节方法

1, 问题描述：项目现场经常反馈 Q3 与 Q7X 开模车执行任务时托盘归零位结束后，举升托盘与 AGV 车体不平零位角度偏差大，无法对接精度要求高的机台，具体现场如图 1



图 1

2, 问题分析：排查硬件接触问题导致的零位异常，通过目测举升托盘与 AGV 车体不平行超出出厂规定角度，目测角度 15 度，现场使用 MRTTestTool_release(T1)标定工具进行标定，软件提示标定成功，但是问题现象没有任何改善，初步分析为出厂原始标定数据异常需清零重新写入。

3, 解决方法：使用 RCU 客户端版本为 2.8 版本，连接小车 ip，车辆连接成功后，在选项端选择串口以及客户端，通过软件选择 shell，输入 `get_rot param 1 0`, `get_rot param 2 0`，查看标定参数标准值，零位标定范围绝对值数值小于 5000 为合格，大于 5000 需要清零重新标定，标定数据清零命令为 `set_rot param 4 0`, 数值清零后，清零后敲 `set_rot param 3 0` 为保存命令，具体步骤如图 2，图 3，标定清零后使用 T1 标定工具对 AGV 零位进行重新标点，标定步骤按照图 4，图 5，图 6，图 7，标定显示成功后请保存数据。

```
Welcome to use Hikvision agv shell(client app)
HKVS>
[RCU]<1196253243:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196257243:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196261235:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196265237:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196269243:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196273236:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196277241:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
get_rot param 1 0
[RCU]<1196278462:>rot clockwise offset:1038
HKVS > [RCU]<1196281241:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196285235:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0

HKVS > [RCU]<1196289242:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196293241:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196297240:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196301244:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
get_rot param 2 0
[RCU]<1196303245:>rot anticlockwise offset:-45118
HKVS > [RCU]<1196305243:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196309234:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
[RCU]<1196313235:>state:9,CB_STATE_MACH_READY err_code:0 0
```

图2

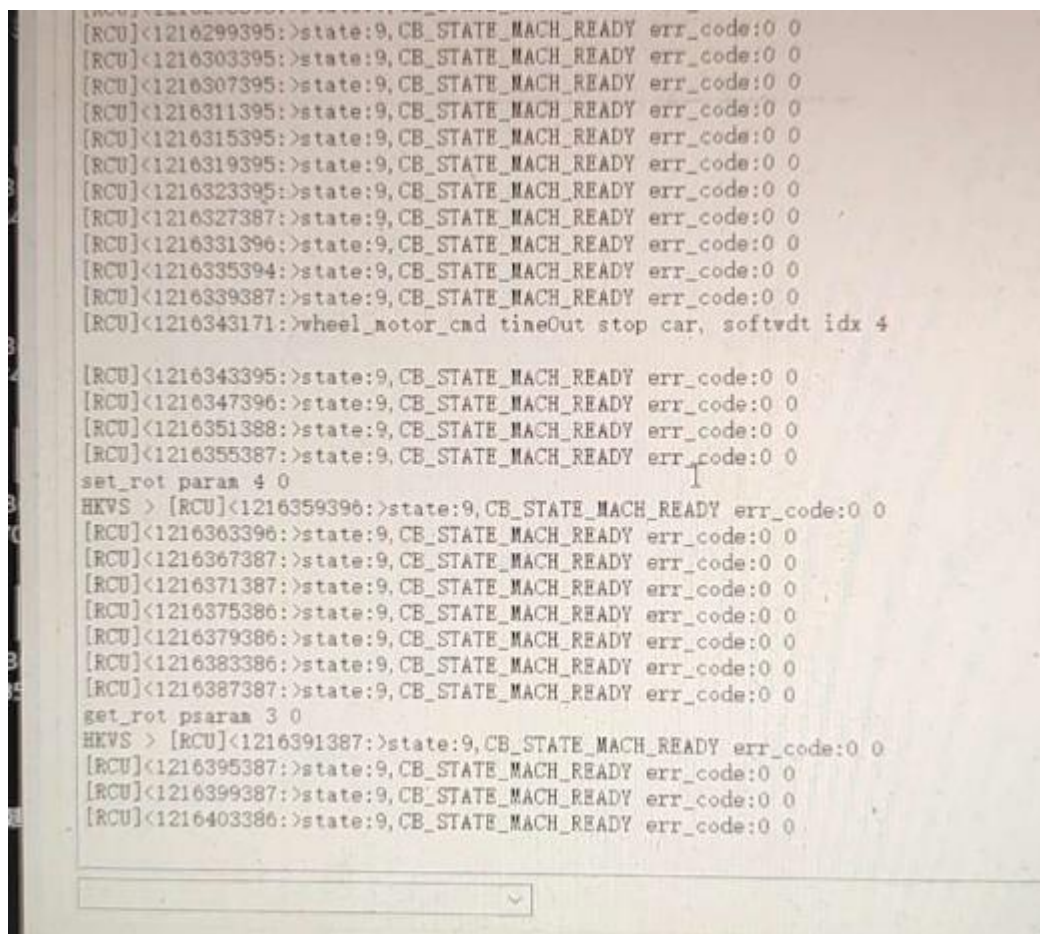


图 3

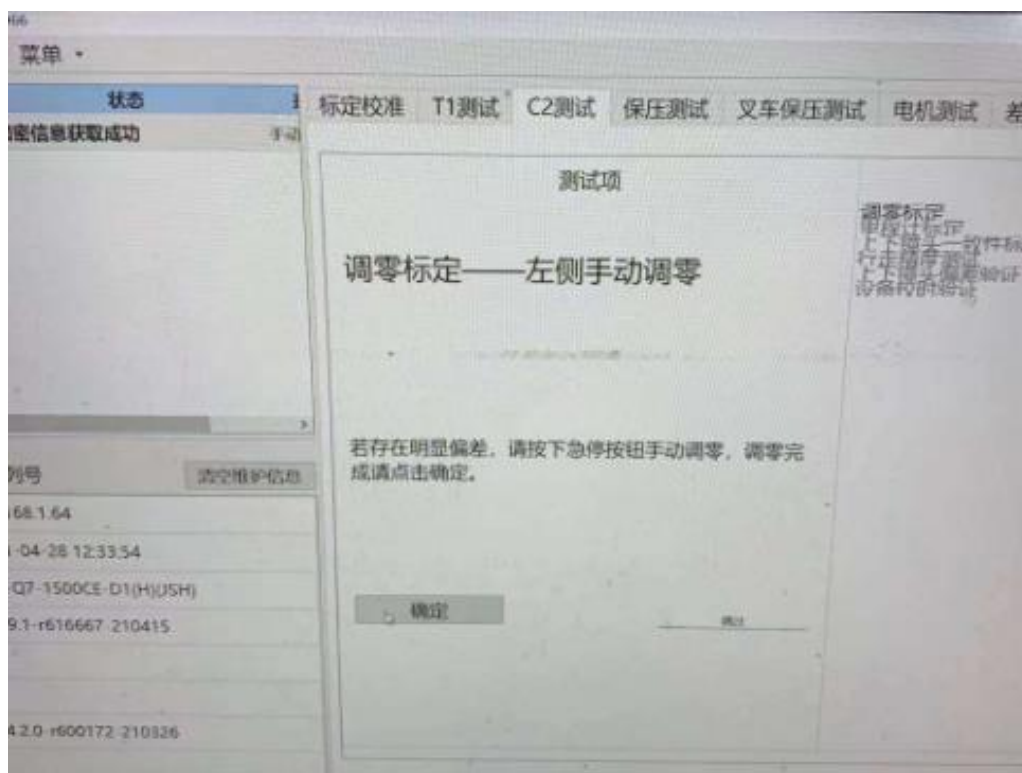


图 4



图 5

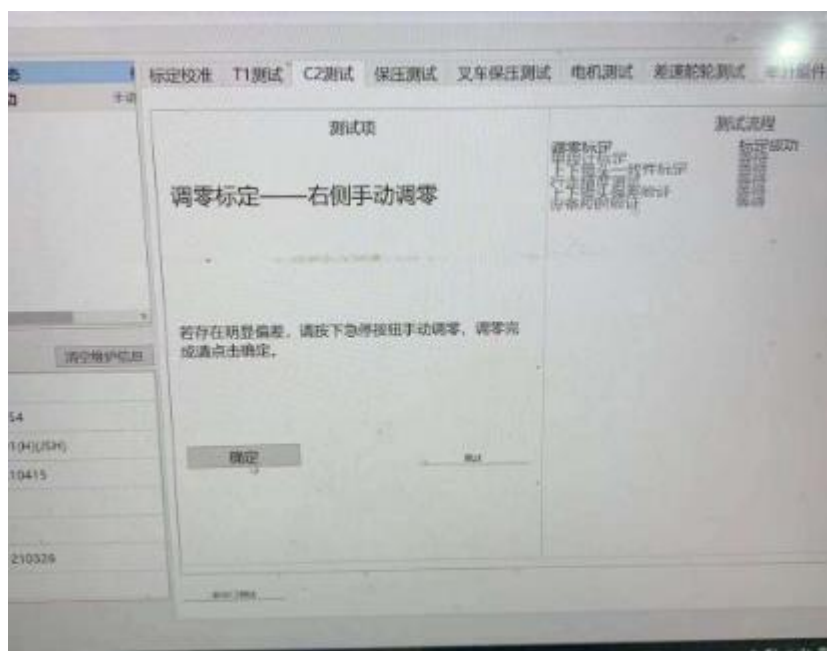


图 6

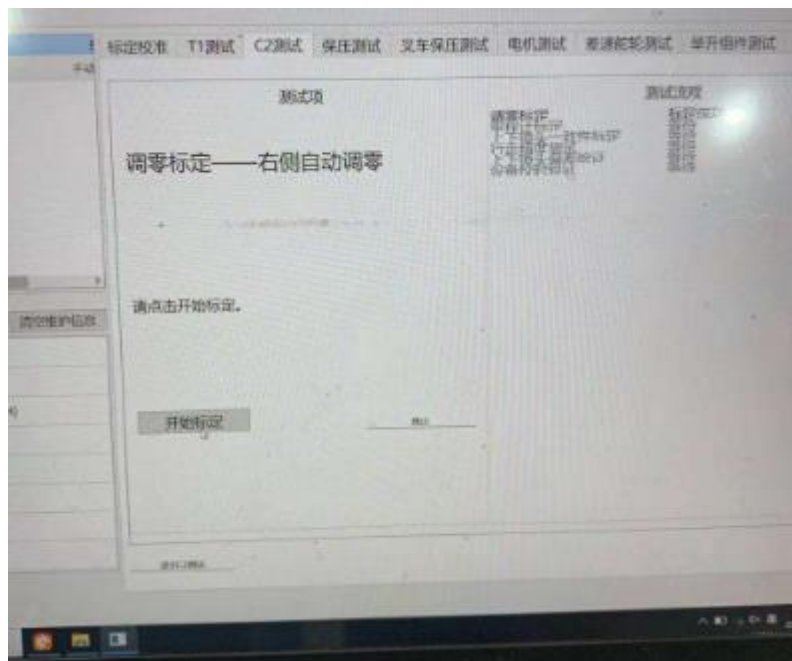


图 7