

xCore RC:v1.6.0.12.C09.20221013 测试报告

1. 测试目的

针对"通过 PLC 与寄存器进行交互，寄存器 pptomain 功能缓慢,上电失败，导致程序运行失败"的客诉问题，发布 xCore v1.6.0.12.C09.20221013 版本，对此版本功能进行验证。

2. 测试对象

2.1.测试软件环境基本信息见表 1:

(<http://sw.rokae.com:8800/?dir=xcore/robot/test/v1.6.0.12.C09.20221013>)

表 1 软件环境信息

测试环境	名称	版本/型号	备注
软件环境	HMI	v4.0.6.95100	
	RC	v1.6.0.12.C09.20221013	

2.2.测试硬件环境基本信息见表 2:

表 2 硬件环境信息

测试环境	名称	测试机 1	测试机 2	备注
硬件环境	本体	XB7s-R906-04xx	XB7s-R707-04xx	
	工控机	康士达	康士达	
	驱动器	BDHDE	清能德创 (RC)	
	安全板	Rokae	Rokae	

3. 测试项目及依据

3.1.测试项目及执行方法见表 3:

表 3 测试项目及执行方法

序号	测试项目	备注
----	------	----



1	运行 test_ui 脚本，以 0.5s 上下电频率与机器人进行 modbus 通信交互，执行上下电、pptomain 运行程序操作	
2	Modbus 通信基本功能	

4. 测试结果

4.1. 功能测试结果：

- 1、XB7s-R707(清能德创 (RC))，在 xCore v1.6.0.12.C09.20221013 版本连续 6 小时执行 modbus 测试脚本程序正常；
- 2、XB7s-R906(BDHDE)，在 xCore v1.6.0.12.C09.20221013 版本连续 4 小时执行 modbus 测试脚本程序正常；
- 3、Modbus 通讯基本功能正常。

4.2. 注意事项

- 1、寄存器绑定“切换手自动”功能时，若机器人处于上电状态，建议先执行下电操作后再进行切换手自动模式，避免因切换手动模式的延迟导致控制器下电和寄存器下电同时执行；
- 2、机器人上电需要 800~900ms，在使用 PLC 通讯进行上电操作时建议保留 1s 的延迟。

5. 测试结论

xCore v1.6.0.12.C09.20221013 版本功能测试通过，可正常发布客户使用。



微信号：Rokae-tech
400-010-8700
<https://www.rokae.com>

北 京 总 部：北京市海淀区农科院西路6号海青大厦A座7层
山东分公司：济宁市邹城市中心店镇机电产业园恒丰路888号
苏州分公司：苏州工业园区星湖街328号创意产业园1-A1F
深圳分公司：深圳市宝安区中粮福安机器人智造产业园10栋1楼