AUB0 虚拟机使用说明

目录

| 一 、 | 下载 AUBO 虚拟机 | 3 |
|------------|------------------------|----|
| <u> </u> | 安装 VMWare Workstation。 | 3 |
| 三、 | 打开虚拟机 | 4 |
| 四、 | 升级 AUBO 虚拟机编程环境版本。 | 7 |
| 五、 | 调出 Ubuntu 菜单栏及快速启动栏。 | 9 |
| 六、 | 拷贝工程到虚拟机。 1 | 10 |
| 七、 | 从虚拟机导出工程 1 | 12 |
| | | |

一、 下载 AUBO 虚拟机

网盘链接: https://pan.baidu.com/s/14i72n66UelIBIqD-X8720Q

提取码: 4u2n

下载完成后, 解压。

| | AUBOPE-V4 | | - 🗆 🛛 |
|-----|-------------------------|-----------------|---------------------|
| | 查看 | | ~ ? |
| Aub | o虚拟机 ▷ 论坛测试 ▷ AUBOPE-V4 | ∨ ♂ 搜索 | E"AUBOP 🔎 |
| ^ | 名称 | 修改日期 | 类型 |
| | 📄 aubo | 2018/3/19 15:08 | VMware 虚拟机. |
| | 🚔 aubo | 2018/3/19 10:05 | VMware <u>虚拟磁</u> . |
| | 📄 aubo | 2016/8/29 20:15 | VMware 快照元. |
| | 🗇 aubo | 2018/3/19 15:08 | VMware 虚拟机 |
| | 📄 aubo | 2016/8/29 21:11 | VMware 组成员 |
| | 🚔 aubo-s001 | 2018/3/19 15:08 | VMware 虚拟磁 |
| | 🚔 aubo-s002 | 2018/3/19 15:08 | VMware 虚拟磁 |
| | 🚔 aubo-s003 | 2018/3/19 15:08 | VMware 虚拟磁 |
| | 🚔 aubo-s004 | 2018/3/19 15:08 | VMware 虚拟磁 |
| | 🚔 aubo-s005 | 2018/3/19 15:08 | VMware 虚拟磁 |
| | 🚔 aubo-s006 | 2018/3/19 15:08 | VMware 虚拟磁 |
| | 📇 vmware | 2018/3/19 15:08 | LOG 文件 |
| | 🖉 vmware-0 | 2018/3/19 10:04 | LOG 文件 |
| | 📇 vmware-1 | 2017/10/26 2:33 | LOG 文件 |
| | 🖉 vmware-2 | 2017/9/15 2:45 | LOG 文件 |
| | 🔼 vprintproxy | 2018/3/19 15:08 | LOG 文件 |
| | | | |
| | | | |
| | | | |



自行上网查找软件包及安装方法。



三、 打开虚拟机



可根据 PC 的实际情况设置虚拟机,如我的 PC 是 8G 内存,设置虚拟机内存为 2G。



64 GB

32 GB

16 GB

8 GB 4 GB

2 GB

1 GB 4

256 MB

128 MB 64 MB

32 MB

16 MB 8 MB

4 MB

■ 最大建议内存

(超出此大小可 发生内存交换

6332 MB

1024 MB

🗆 建议的最小客)

512 MB

◄ 建议内存

确定 取消



点击【我已复制该虚拟机】。



系统加载中…



进入虚拟机。



双击打开【AUBORPE】图标,打开 AUBO 编程环境。

| | IORPE | | | | | |
|-----|---|---------------------------|----------------------|----------|-------------------------------|----------|
| | AutoStart Collision Class: (Tool Name: (| 6 flange center | • • | | | × |
| Ter | Kinematics Name: I End Pos X(m): | flange_center 0.000000 | End Pos Y(m): | 0.000000 | End Pos Z(m): | 0.000000 |
| | Dynamics Name : 1 Payload(kg): | flange_center 0.00 | Elia Off Kr(dey). | 0.000000 | Elia Off K2(deg). | 0.00000 |
| Ľ | Gravity Center X(m): | 0.000000 | Gravity Center Y(m): | 0.000000 | Gravity Center Z(m): Start Up | 0.000000 |

点击【Save】,点击【Yes】

| AUBO | ORPE | | | | | |
|--------|----------------------|-----------------|------------------------------------|----------------------|----------|---|
| eleteA | AutoStart | | | | | |
| | Collision Class: | 6 | • | | × | 2 |
| >_ | Tool Name: | flange_center | • | | | 2 |
| Terr | Kinematics Name: | flange_cent 👩 Q | uestion | | | |
| 6 | End Pos X(m): | 0.00000 | Robot communication error, | End Pos Z(m): | 0.000000 | |
| Fi | End Ori RX(deg): | 0.00000 | whether to enter the simulation mo | End Ori RZ(deg): | 0.000000 | |
| | Dynamics Name : | flange_center | | 2 | | 7 |
| | Payload(kg): | 0.00 | | | | |
| | Gravity Center X(m): | 0.000000 | Gravity Center Y(m): 0.000000 | Gravity Center Z(m): | 0.000000 | |
| | | Shutdown | Save | Start Up | | |
| | | | | | | |
| | | | | | | 4 |

进入 AUBO 虚拟机编程环境。

| AUBO | | | | | | |
|---------------------------|----------------|------------------|-----------|------------------|----------|-----------------------|
| Robot Te | aching Program | ming Settings | Extension | s System Info | About | |
| GRC | Q 🚹 Q 🚺 | Vork Mode | | Position Control | l | |
| | | 🔘 Real Robot | | | | |
| | | | | | | Z ⁺ |
| | | Simulation H | lobot | Z- | | |
| | | Step Mode | | | X | |
| | | Position Step: | | Y- | | Y+ |
| | | ▼ 0.50 | ▲ mm | | | |
| | | Orientation Step |): | | | |
| | | ▼ 0.50 | ▲ deg | | X+ | |
| | | Joint Step: | | Coord | | |
| + | | ▼ 0.50 | ▲ deg | Base | - | |
| Manipulator Pose | Orientation C | Control | | Joint Control ur | nit(deg) | |
| Pos(m): Ori(deg.): | | | | Joint 1: - | 0.000000 | + |
| X: 0.000000 RX: 89.999962 | Z- < | 2 | Z+ | Joint 2: - | 0.000000 | + |
| Y: -0.215500 RY: 0.000000 | | <u></u> | | Joint 3: - | 0.000000 | + |
| Z: 0.985000 RZ: 0.000000 | Y- | | | Joint 4: - | 0.000000 | + |
| Tool | | | | Joint 5: - | 0.000000 | + |
| flange_center 🔹 | | X+ | | Joint 6: - | 0.000000 | + |
| Zero Pose Init Pose | 0.00 (mm/s) | 2019-03-16 09:30 | 5:54 | Spee | d: | 50% |

四、 升级 AUBO 虚拟机编程环境版本。

例如,从 V4.0.19 升级至 V4.3.5。



| < > 🔒 Home | | | | ✓ ¥ Mi |
|-----------------------------|------------------------|----------|--|-----------|
| Places Ø Recent | | : | | |
| ↑ Home Desktop | AuboRobotWorkSp ace | Desktop | Documents | Downloads |
| Documents | Music | Pictures | Public | Templates |
| ☐ Pictures | | | | |
| 圖 Trash Devices | V4-upgrade- package | Videos | AuboProgramUpda te_V4.3.5_15_2018- 11-09_16h13m.tar. | |
| 🖬 Floppy Disk 🕄 Computer | | | gz.aubo | |
| Bookmarks 王人力 上八 " | , " | | | |
| 里命名,云际".a | ubo´´。 | | | |

拷贝升级包至《Home》文件夹,升级包可至遨博官网下载。

右键, Extract Here, 解压到此处。得到《AuboProgramUpdate》文件夹。



进入终端,输入命令 cd AuboProgramUpdate,回车

再输入命令./upgrade.sh.x,回车

开始升级…

😣 🗖 💷 root@ubuntu: ~/AuboProgramUpdate root@ubuntu:~# cd AuboProgramUpdate/ root@ubuntu:~# cd AuborrogramUpdate/ root@ubuntu:~/AuboProgramUpdate# ./upgrade.sh.x 当前脚本所在的绝对路径:/root/AuboProgramUpdate/ 备份目录为:AUBOPE-Upgrade19-03-16-10-12-44 拷贝 /root/AuboRobotWorkSpace /root/.AuboUpdateDir/upgradeHistory/AUBOPE-Upgrade19-03-16-10-12-44

等到终端可输命令时,表示升级完成。



输入命令 reboot, 回车, 重启。

查看软件版本,升级成功。



五、 调出 Ubuntu 菜单栏及快速启动栏。

升级之后,菜单栏和快速启动栏会消失。



Ctrl + Alt + F1, 进入终端。

ubuntu login 输入 root

password 输入 **user**

回车



输入命令

mv .config/autostart/auboApp.desktop .config/autostart/auboApp.desktop.bak 回车

输入命令 reboot,回车,重启



可通过双击"AUBORPE"图标,启动编程环境。

六、 拷贝工程到虚拟机。

准备好将要拷贝的工程,例如从其他机器人导出的工程

| 解压 | | | |
|--------|----------------------|-----|--------------|
| 共享 | 查看 | | \sim |
| 🍌 🕨 pr | oject-19-03-09-12-45 | ~ ¢ | 搜索"project , |
| ^ | 名称 | ^ | 修改日期 |
| | 🌗 database | | 2019/3/9 ' |
| 位置 | 퉬 procedure | | 2019/3/9 * |
| 360 | 🌗 project | | 2019/3/9 ' |
| | 퉬 recordtrack | | 2019/3/9 ' |
| | 퉬 script | | 2019/3/9 ' |
| | | | |

💼 project-19-03-09-12-45.tar

- database: 变量、坐标系、安全配置等参数
- procedure: 过程
- project: 工程
- recordtrack: 轨迹记录
- script: 脚本文件

将这5个文件夹全部拷贝到虚拟机中以下路径(也可单独拷贝某个文件夹或者某个文件)

2019/3/9 12:45



打开 AUBORPE, 可看到导入进来的工程。



七、 从虚拟机导出工程

进入以下路径

| File Edit View Go | Bookmarks Help | | | ◇ * |
|-------------------|--------------------|--------------------|--------------|-----------|
| < > 🔒 Home | AuboRobotWorkSpace | teachpendant share | teachpendant | |
| Places | | | | |
| ⊘ Recent | | | | |
| 🏦 Home | database | fileexport | offlinetrack | plugins |
| 🖿 Desktop | | | | |
| Documents | | | | |
| 🕹 Downloads | procedure | project | recordtrack | resources |
| dd Music | | | | |
| Pictures | | | | |
| 🛱 Videos | script | simulation | | |
| 🔘 Trash | | | | |

拷贝以下 5 个文件夹到 U 盘

- database: 变量、坐标系、安全配置等参数
- procedure: 过程
- project: 工程
- recordtrack: 轨迹记录
- script: 脚本文件

根据实际情况,可拷贝仅需要的文件夹或者文件。