1. 软件实现track和机器人之间的连接，需在track已激活的台式机上完成通信。
2. 实现选择不同的焊缝的功能。
3. 实现测量指定点坐标的x和z值以及焊缝的宽度
4. 机器人和传感器标定及机器人编程由川崎的工程师完成
5. 通讯有问题时，通过wireshark进行抓包分析
6. 关于截面面积和不匹配度无法测量需要沟通