**软件维护**

目录

[一、 软件版本检查 1](#_Toc9053)

[1 AUBOPE 1](#_Toc1545)

[2 AUBOSDK 1](#_Toc30097)

[3服务器版本 1](#_Toc26246)

[4固件版本 1](#_Toc625)

[5插件版本 1](#_Toc6656)

[6 X11库 1](#_Toc10829)

[7底盘控制器 1](#_Toc27044)

[8 roboshop版本检查 1](#_Toc15192)

[二、 软件版本更新 2](#_Toc13765)

[1 上位机 2](#_Toc23507)

[2 固件版本 2](#_Toc15829)

[3 插件版本 2](#_Toc7873)

[4 X11库 2](#_Toc7383)

[5 底盘控制器 2](#_Toc24307)

[6 roboshop版本更新 2](#_Toc18100)

[三、 上位机常用工具 2](#_Toc7080)

[1 向日葵 2](#_Toc29908)

[2 MobaXterm 2](#_Toc11043)

[3 modbus调试工具 2](#_Toc9453)

[4 网络调试助手 2](#_Toc31448)

[5 示教器远程控制软件 2](#_Toc8940)

# 软件版本检查

本章节中对复合机器人使用的所有软件版本及关键库的检查方式进行了介绍。

## AUBOPE

AuboPE为复合机器人使用的示教软件，复合机器人的示教、编程、配置都将在该软件中进行。AuboPE的

## 2 AUBOSDK

## 3服务器版本

## 4固件版本

## 5插件版本

## 6 X11库

## 7底盘控制器

## 8 roboshop版本检查

# 软件版本更新

## 上位机

## 2 固件版本

## 3 插件版本

## 4 X11库

## 5 底盘控制器

## 6 roboshop版本更新

# 上位机常用工具

## 1 向日葵

## 2 MobaXterm

## 3 modbus调试工具

## 4 网络调试助手

## 5 示教器远程控制软件