2019-08-30

关于机械臂AGV执行的动作名称显示问题

解决方法：

在Config文档下创建Arm.json文件

配置文件格式如下:

{

Arm:[

{No：“AGV的编号。当值为0时，为所有机械臂AGV加载此配置的动作名。

当值为非0时，为相同编号的AGV加载此文档内的动作名。”

1：“动作名”,

……

}，

……

]

}

2018-09-02

1. 关于配置文件存放的位置

解决方法：

在系统启动时，自动在执行文件目录下创建Config文件。