# 润木机器人调度系统软件（FMS）使用手册

Original Version 1.0.0

2022.09.07

**目录**

[润木机器人调度系统软件（FMS）使用手册 1](#_Toc29609)

[前言 3](#_Toc30251)

[历史版本 4](#_Toc18725)

[1 说明 4](#_Toc27300)

[1.1 硬件平台说明 5](#_Toc30998)

[1.2 系统环境说明 5](#_Toc28258)

[2 功能介绍 5](#_Toc73)

[2.1 安装说明 5](#_Toc14880)

[2.2 启动调度 5](#_Toc12074)

[2.3 参数配置 5](#_Toc21706)

[2.4 地图编辑 5](#_Toc20574)

[2.5 生成任务 5](#_Toc26680)

[2.6 窗口说明 5](#_Toc20760)

[2.7 其他 5](#_Toc21664)

# 前言

本文档为润木机器人调度系统软件（简称FMS）使用手册，本手册主要描述了如何使用FMS软件操作AGV、建路线、配置参数以及与外部设备通讯等功能。

**注意：本文档版权归润木机器人（深圳）有限公司所有，未经允许，不得使用、复制或传播。**

**历史版本**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **版本号** | **时间** | **作者** | **修改说明** |
| V1.0.0 | 2022.09.07 | kuangxionghui | 初始版本 |

**1 说明**

**1.1 硬件平台说明**

XXX

**1.2 系统环境说明**

XXX

**2 功能介绍**

**2.1 安装说明**

XXX

**2.2 启动调度**

XXX

**2.3 参数配置**

**2.3.1 小车配置**

XXX

**2.3.2 按钮盒配置**

XXX

**2.3.3 充电桩配置**

XXX

**2.3.4 调度系统配置**

Xxx

**2.4 地图编辑**

XXX

**2.5 生成任务**

XXX

**2.6 窗口说明**

Xxx

**2.7 其他**

**XXX**