

# 机器人技术文档结构化框架白皮书（精简版）

副标题：关于如何体系化构建机器人产品文档的思考

作者：刘世美

日期：2025年12月

## 摘要

机器人技术文档面临两大核心挑战：**多学科知识融合的复杂性**与**文档受众的多样性**。本文基于对机器人产品开发全周期的深入分析，提出一套**分层分类的结构化文档框架**。该框架以“逻辑闭环”为核心，针对不同类型文档（从产品手册到研发方案）和不同使用场景（从常规介绍到故障排查），提供模块化的组织方法。本框架旨在提升文档的可读性、可维护性，并作为团队知识沉淀与新人培训的底层结构，最终目标是通过**文档结构化提升产品开发效率**。

## 1. 文档体系：按目的分类的核心逻辑

机器人文档应根据其服务对象和目的采用不同的核心逻辑框架，这是文档架构的第一层决策。

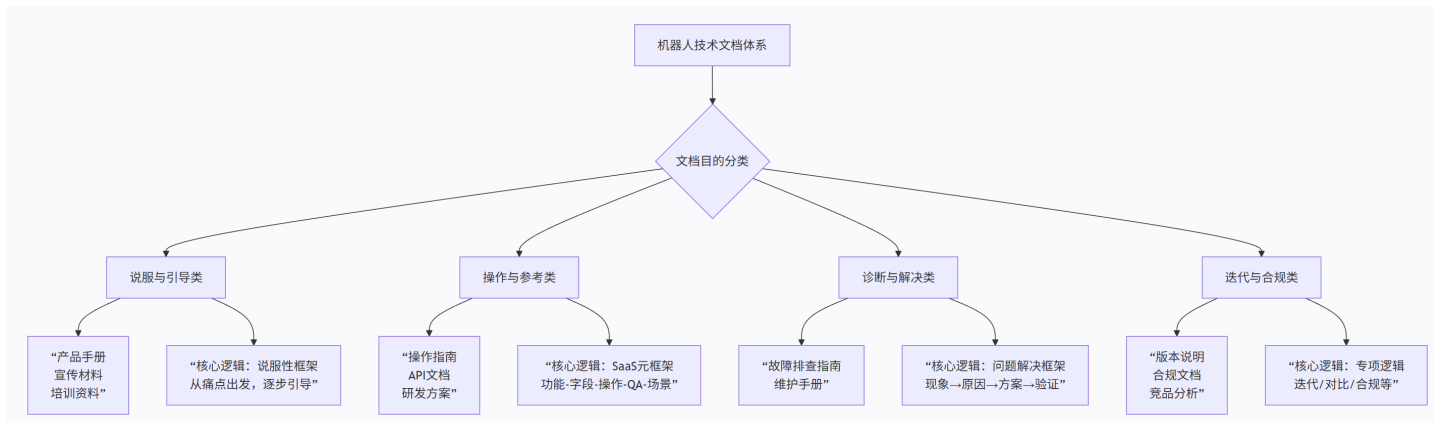


图1：文档类型与核心逻辑对应关系

## 2. 通用框架（80%场景）：两种基础逻辑模型

机器人文档的本质是描述一个能够**感知环境**、**做出决策**、**执行动作**的智能系统。80%的文档可以采用以下两种基础逻辑模型之一。

## 2.1 逻辑模型A：底层支撑架构（理论→硬件→软件）

适用于描述机器人系统的**构成原理**，如研发方案、技术白皮书。



图2：底层支撑逻辑模型

应用场景：当需要向投资者、管理者或跨领域团队解释机器人系统的技术构成时，采用此自顶向下的阐述方式。

## 2.2 逻辑模型B：运行闭环架构（感知→决策→执行）

适用于描述机器人系统的**工作流程**，如产品手册、操作指南。

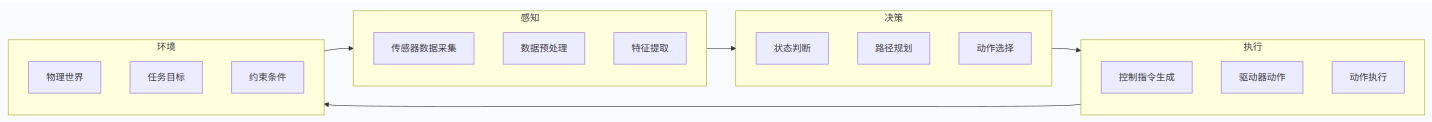


图3：运行闭环逻辑模型

应用场景：当需要向用户、操作员或新工程师解释机器人如何完成特定任务时，采用此闭环流程的描述方式。

灵巧手应用示例：

- 1. 感知：力传感器检测夹持力度，视觉传感器识别物体形状
- 2. 决策：控制算法计算最佳抓取策略和力度
- 3. 执行：电机驱动手指关节，实现精准抓取

3. 专用框架（20%场景）：四种特殊逻辑模型

3.1 维度对比逻辑

适用于技术选型、竞品分析等文档。

对比维度	方案A	方案B	方案C	评估标准
精度	0.1mm	0.05mm	0.2mm	越高越好
速度	2m/s	1.5m/s	3m/s	适中
成本	高	中	低	越低越好
可靠性	高	中	低	越高越好
兼容性	好	一般	好	越好越好

3.2 故障树分析（FTA）逻辑

适用于故障排查、可靠性分析等文档。

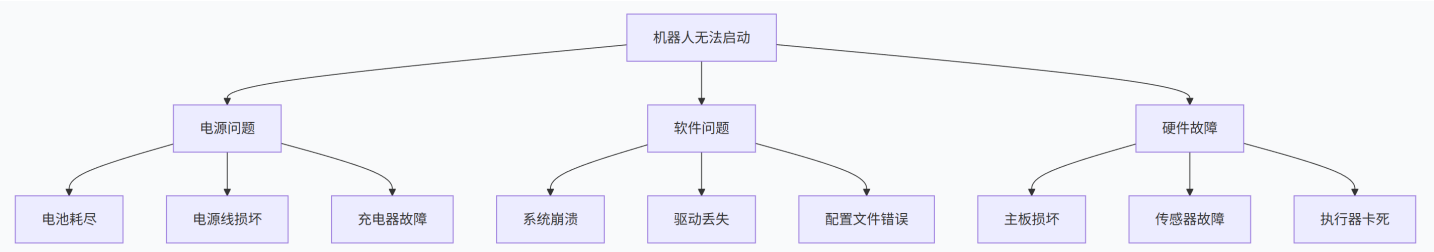


图4：故障树分析示例

### 3.3 标准合规逻辑

适用于认证文档、合规性文档等。

#### 1. ISO 10218-1:2011 工业机器人安全要求

##### 1.1 章节4：风险评估与降低

1.1.1 符合性证明：风险评估报告编号RD-2023-001

##### 1.2 章节5：安全相关控制系统

1.1.2 符合性证明：控制系统测试报告CT-2023-015

### 3.4 迭代优化逻辑

适用于版本更新说明、研发迭代记录等。

#### v2.1.0 (2023-12-01)

└── 新增功能

| └── 多物体同时识别

| └── 自适应抓取力度

└── 性能优化

| └── 响应时间减少30%

| └── 能耗降低15%

└── 问题修复

└── 修复了传感器偶尔失灵的问题

└── 解决了长时间运行的稳定性问题

## 4. 术语分层定义体系

机器人领域术语繁多，受众水平不一，需要建立从基础到高级的分层定义体系。

### 4.1 基础层：机器人技术逻辑闭环

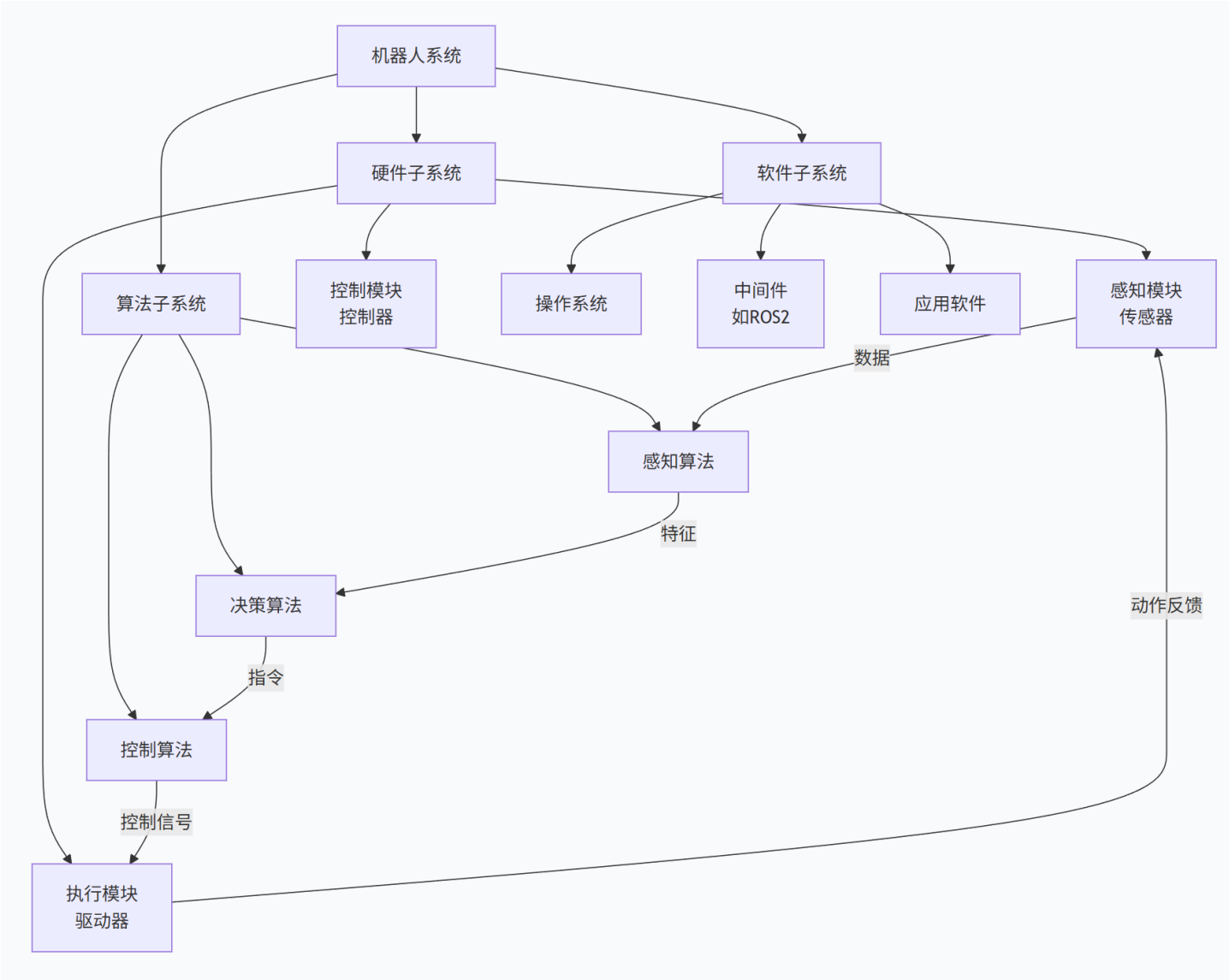


图5：全面机器人技术逻辑闭环框架（基础术语）

此层术语：机器人、传感器、驱动器、控制器、算法、反馈、闭环

4.2 进阶层：ROS2核心逻辑架构

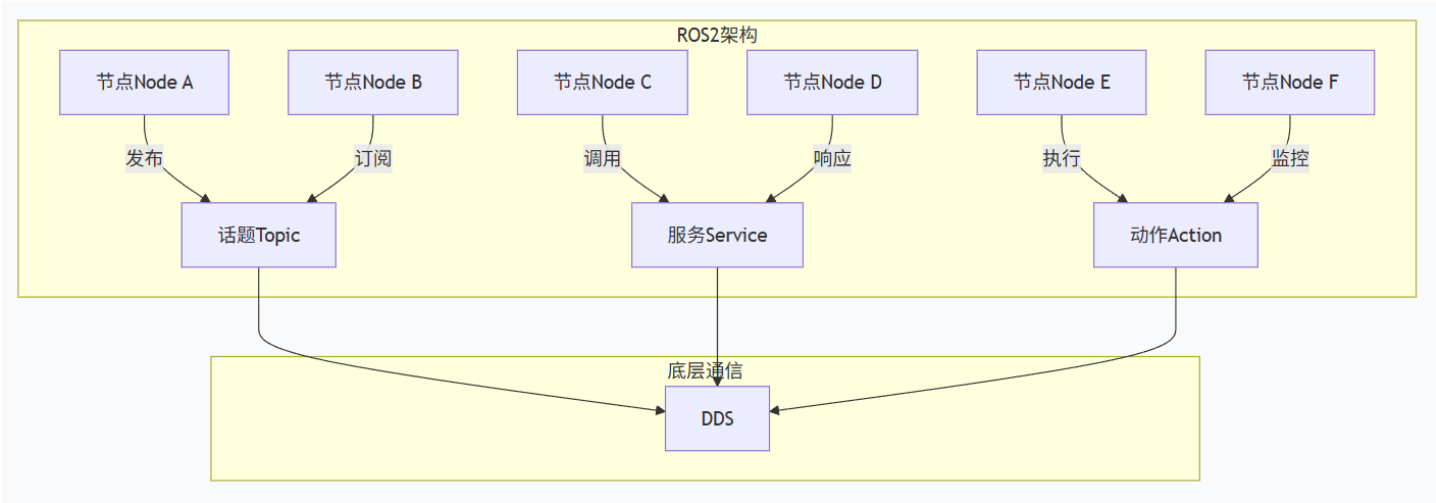


图6：ROS2核心逻辑架构图（进阶术语）

此层术语：节点、话题、服务、动作、DDS、发布、订阅、调用、响应

4.3 高级层：ROS2节点数据流

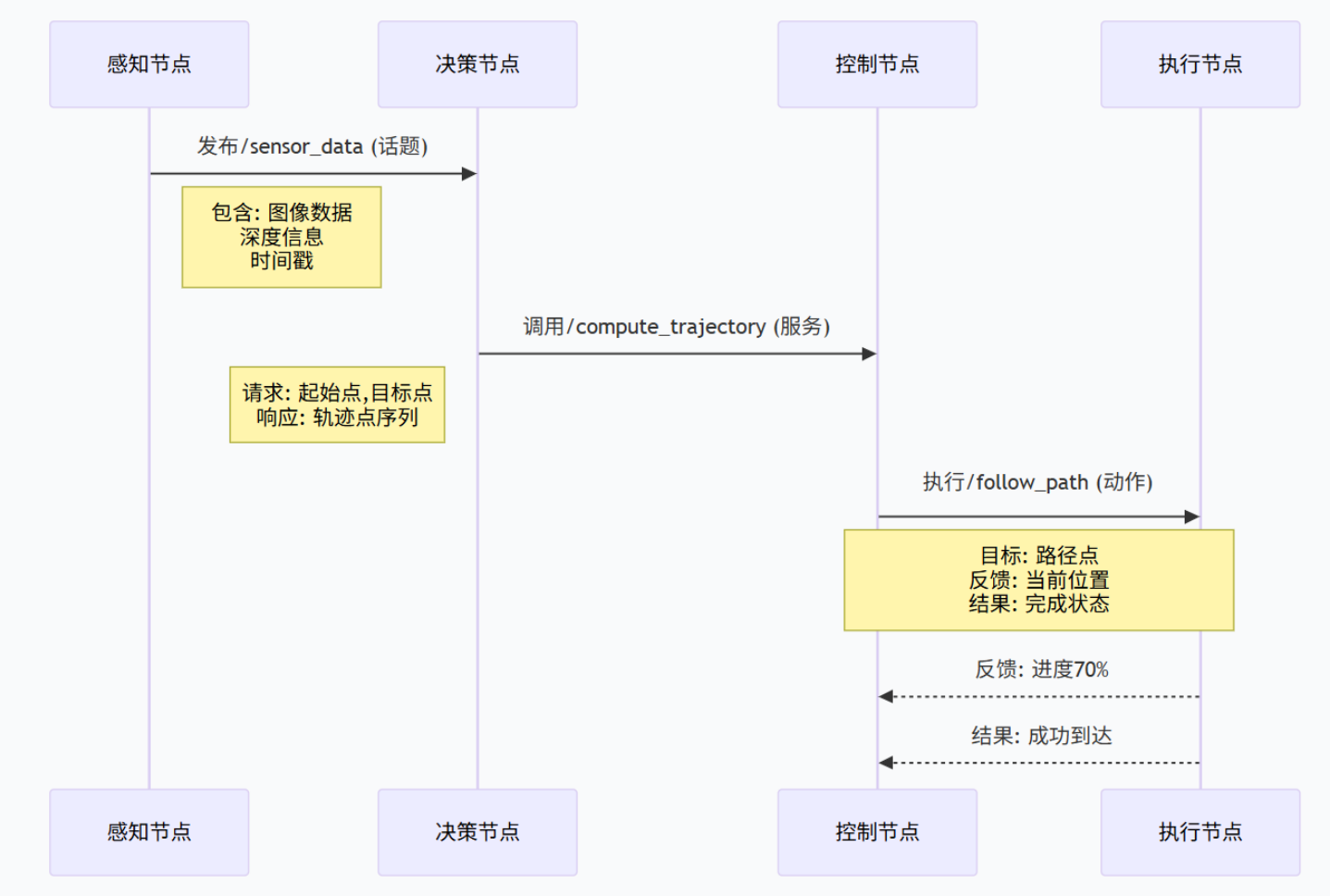


图7：修正后的ROS2节点数据流图（高级术语）

此层术语：数据流、消息类型、序列化、回调、服务质量（QoS）、实时性

术语体系的应用原则：

- 1. 读者定位：确定文档主要受众的知识水平
- 2. 渐进披露：从基础术语开始，逐步引入高级术语
- 3. 前后一致：同一术语在全文中保持相同定义
- 4. 关联解释：新术语引入时，说明与已学术语的关系

5. 框架应用指南：以灵巧手产品线为例

5.1 文档体系规划

文档类型	核心逻辑	主要受众	术语层级
对外产品手册	运行闭环 + 说服力	客户、采购	基础层
对内技术手册	底层支撑 + SaaS框架	工程师、技术支持	进阶层
故障排查指南	故障树分析	维护人员	基础+进阶层
研发方案文档	底层支撑 + 维度对比	研发团队、管理者	高级层

## 5.2 具体实施步骤

### 1. 阶段一：框架选择

- 明确文档目的和主要受众
- 从图1选择核心逻辑框架
- 确定采用通用框架（80%）还是专用框架（20%）

### 2. 阶段二：内容组织

- 按照选定框架的模块组织内容
- 使用对应的术语层级
- 确保逻辑链条完整、自治

### 3. 阶段三：质量检查

- 检查术语使用是否一致
- 验证逻辑是否闭环
- 测试文档的可理解性（找不同背景人员试读）

## 5.3 预期收益

- 效率提升：新文档编写时间减少30-50%
- 质量改善：文档错误率降低60%以上
- 团队协作：新成员上手时间缩短40%
- 知识沉淀：形成可复用、可迭代的文档资产

## 结语

本框架的核心价值在于提供了一种**结构化的思维方式**，而非僵化的模板。它帮助文档作者在面对机器人这一复杂系统的文档化任务时，能够：

- 化繁为简**：将复杂系统拆解为可管理的模块
- 对症下药**：针对不同文档类型选择最合适的逻辑框架
- 循序渐进**：根据受众水平提供适宜的信息密度

在实际应用中，特别是在灵巧手这类复杂硬件产品的开发中，本框架不仅可用于文档编写，其底层逻辑（特别是运行闭环架构）同样适用于**项目管理、团队沟通、风险分析**等多个方面。将这套结构化思维从文档领域扩展到整个产品开发流程，将是提升团队协作效率和产品质量的关键。

真正的文档架构师，不仅关心"文档怎么写"，更关心"信息如何被高效理解和使用"——这正是本框架希望传递的核心哲学。

## 附录

### 附录A：灵巧手产品手册目录示例（应用本框架）

- 产品概述（说服力框架）
  - 产品价值：为什么需要灵巧手
  - 应用场景：哪些行业需要
  - 技术亮点：我们的优势
- 工作原理（运行闭环逻辑）
  - 感知系统：如何"感知"世界
  - 决策系统：如何"思考"决策
  - 执行系统：如何"执行"动作
- 操作指南（SaaS元框架）
  - 功能介绍：各模块功能说明
  - 操作步骤：从开机到完成任务
  - 常见问题：可能遇到的问题及解决
- 技术规格（底层支撑逻辑）



- 4.1 机械参数
- 4.2 电气参数
- 4.3 软件参数

5. 维护与故障排除（故障树分析）

- 5.1 日常维护
- 5.2 常见故障及解决
- 5.3 技术支持

附录B：框架速查表

遇到情况	推荐框架	关键点
向客户介绍产品	说服性框架+运行闭环	从痛点出发，展示价值
编写操作手册	SaaS元框架	功能→字段→操作→QA→场景
技术方案选型	维度对比	多维度评分，客观比较
故障诊断	故障树分析	从现象到根因，层层分解
标准认证	标准合规逻辑	逐条对应，提供证明
版本更新	迭代优化逻辑	清晰展示变化和价值

文档版本： v1.0

最后更新： 2025年12月

**作者声明：** 本框架基于对机器人行业的深入研究和个人实践经验总结，旨在为行业提供一种结构化的文档思考方式。欢迎在实际应用中调整优化。