# 附录一 未预计到的问题

井松方出现问题:

1. 井松方因保密原因没有给出其他公司项目的实际地图，在测试场地重新规划地图时出现了一些问题：AGV叉车走到某一个节点时会停止。井松方给出的第一个解释是激光导航对光线敏感，关大门开灯尝试了之后发现不是这个原因，第二个解释是叉车本身不是新车,是测试用车，内部程序没有调整到最新，经过仔细调试后将其中比较老的一台更新内核，但发现还是不是这个原因，第三个解释是型不一致,车高不一致,同一个地图在不同的车上导航仪显示不同,所以定位不一致,某些命令在一台车上可以运行,在另一台车上就没有办法定位，经过人工干预后可以完成相应测试。建议：下一次测试要选择两个同型号的叉车测试，不同型号的不能混用。
2. 井松方暂时没有上线载货卸货接口，我方载货卸货接口直接调用会导致AGV程序崩溃。建议：下一次测试时需要测试全功能的叉车。
3. 在连接AGV叉车时出现过连接不畅的情况，经查证，是AGV叉车开了防火墙的原因。建议：上线测试时关闭防火墙。
4. 在连接AGV叉车时出现过连接不上的情况，经查证，是AGV叉车对多个局域网无法确定连接哪一个。建议：要保证设置叉车为同一个网段。

我方问题：

1. 没有考虑单位换算,角度显示为89851 实际应为89.851度。建议：多与井松方沟通。
2. 返回状态检测考虑不周, 状态解析没有完全摸清楚。建议：多与井松方沟通。
3. 一台AGV叉车掉线重连以后状态栏显示为00000。建议：dotnetty框架研究不够多，要深入研究。
4. 原计划是选择一台自由状态的AGV让其执行任务,但是后来发现每下一条move任务AGV完成后都会将状态改为自由状态。建议：仔细研究文档。
5. 井松方可以发一条直线任务,我们只能分段发送,状态监测之后才能继续发送任务，效率会低很多。建议：将这一条考虑进算法规划中，研究如何应用这种高性能措施。