## 2019年3月18日 修复bug日志

### 问题描述

针对智能安全系统可能出现的故障，设计了系统的反馈措施。

### 问题排查

**故障1：系统无法连接摄像机，读不到视频。**

对此，系统界面会作出提示：摄像头连接不上，请检查网络摄像头后重新启动系统！并将此信息以及当前时间写入文本，作为故障记录。当故障排除后重新启动系统，可恢复正常检测。

if self.cap.isOpened() is False:

self.stop\_machine()

self.textBrowser.append('摄像头连接不上,请检查网络摄像头后重新启动系统!')

f1 = open('time.txt', 'w')

currenttime = datetime.datetime.now().strftime('%Y-%m-%d-%H-%M-%S')

f1.writelines(currenttime + '摄像头连接不上!')

self.cap = cv2.VideoCapture(cam)

f1.close()

**故障2：系统部署所在的服务器与OPC服务器间出现网络通讯故障。**

若出现此故障，系统界面会作出相应提示。针对此故障创建了一个检查是否能连接到OPC的线程，每隔5秒检查一次，若系统启动期间OPC重新连接上，系统作出提示并恢复正常检测。

self.thread\_opc\_stop = Timer(’stopOpc’, sleep\_time = 5)

self.thread\_opc\_stop.updateTime.connect(self.connect)

self.thread\_opc\_stop.start()

def connect(self):

try:

self.client.connect()

self.node = self.client.get\_node(self.node\_info)

except Exception:

self.textBrowser.append(’opc断开连接，正在尝试连接！’)

self.isStopFlag = True

**故障3：OPC服务器与机器人之间的连接出现故障。**

若出现此故障，系统界面会作出相应提示。并类似故障2设计了相应的检查和重连代码。