**P2前置标定流程**

**版本历史：**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 版本号 | 日期 | 版本说明 |
| V1.0 | 2020/8/11 | 首次发布的正式流程文件，对应当前的程序版本号 |
| V1.1 | 2020/9/02 | 采用内部标K，标完K断电重启 |

**流程：**

1. 作业员安装好模组，选择转盘导轨串口，速度，位置，MCU串口号
2. 点击第一步出图，给所有通道上电；
3. 切换通道至1号模组，出图等待10s；
4. 关闭自动快门；读取sn码；读取探测器号；切换出图为IR；
5. 更新（校正）OOC到8192，等待7s；
6. 发送将OOC从ddr写入flash指令；
7. 导轨移动高温平板至相应模组前；
8. 上位机采集高温数据32帧，并发送K值标定指令,等待5s；
9. 导轨移动低温平板至相应模组前；
10. 上位机采集低温数据32帧，并发送K值标定指令,等待5s；
11. 上位机上计算盲元表；
12. 写入盲元表至flash中；
13. 写入完成后，断电重启，重新出图
14. 发送关闭锅盖指令
15. 打快门等待2s；
16. 移动低温平板至相应模组前；
17. 锅盖标定，等待5s；
18. 断电重启，重新出图，切换出图为normal；
19. 移动导轨到场景，提示操作员查看图像是否正常；不正常则灭灯；
20. 重复步骤三~十七直到32个模组都标定完成；
21. 作业员取下合格模组，不合格模组重新标定。

**需求：**

1. 返回值错误将模组灯点灭，异常模组自动跳过后续步骤；
2. 预留标定流程中插入新步骤的接口和空间。

**备注：**

计算k和盲元表子VI已有

**程序调试check list：**

1. 锅盖标定前打了快门；
2. 各指令发送返回值正确，返回值异常能检测出；
3. 结束后，数据（k值，盲元，锅盖）保存成功。