1) 发现计算机和机器人无法通过 Modbus 协议的 TCP 通信进行链接。解决方法：首先我们先检查网线是否正确链接，然后检查了机器人的接口类型、通讯接口有无设置错误，检查了计算机输入的机器人的 IP 地址以及接口有无错误，在多次检查之后发现改变了多次的机器人 IP 地址以及通讯接口并对应输入计算机后也连接无果后，我们检查了计算机网络链接中“Realtek PCIe GbE Family Controller”选项中的“Internet 协议版本 4（ TCP/IPv4） ”属性，我们把“ 自动获得 IP 地址” 改为“使用下面的 IP 地址“，并且输入了一个与机器人 IP 地址不重复的地址”192.168.0.10“，然后成功建立了计算机与机器人之间的链接。  
2) 成功连接上机器人后，尝试先用 modbus 协议填写寄存器来进行简单的运动，结果却发现机器人无法运动，再经过几次尝试并且询问机器人制造厂商后，我们得知是机器人还未进行升级，将机器人升级后再通过 modbus 协议填入寄存器，机器人成功运动。  
3) 通过 Modbus 通讯协议读取寄存器后，发现读出来的机器人当前坐标点值与实际在示教器上显示的值并不一样，不能直接使用，后来我们发现机器人的一个坐标是存储在两个寄存器的，分别是高位和低位，要想把从寄存器读取出来的数据转变成可用的坐标，需要把读出来的数据，先转换成十六进制，然后把这个十六进制的数以高位在前低位在后的顺序拼起来，接着把这个拼接后的十六进制数转换为 IEEE 754 数后变得出对应的当前坐标了。注意高低位顺序。

4）注意部分寄存器地址的写入只对0x06有效

