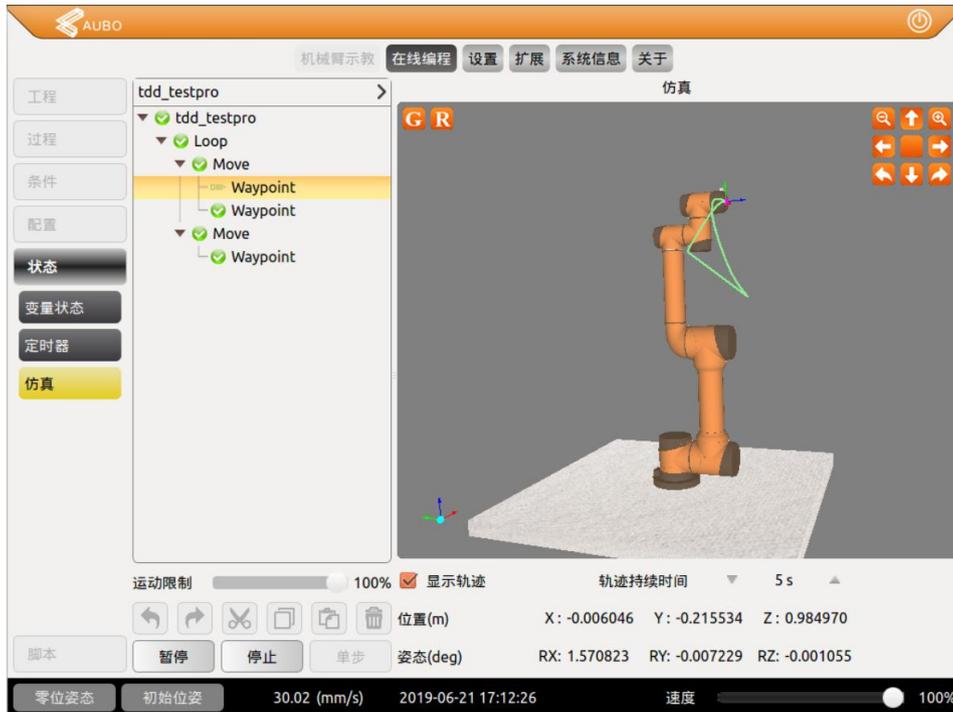


AUBO ORPE 仿真软件

(AUBO ORPE)



功能参数

- 1、采用虚拟机安装部署方式，可兼容不同操作系统。
- 2、虚拟示教盒基本功能：按键功能至少应包括开关机、工作模式选择功能、键盘（字母和数字）输入功能、程序运行等；面板功能至少应包括文件菜单功能、状态显示编辑提示功能和零点标定。
- 3、机器人运动控制仿真：通过虚拟示教盒对机器人模型进行控制，能够实现机器人运动功能仿真；通过对虚拟示教盒编辑程序指令，通过存储和执行手动移机器人获得示教点，实现机器人示教任务和运动仿真。
- 4、机器人三维模型展示：具备机器人三维模型的显示及相应的辅助功能，三维机器人模型能够对虚拟示教盒的操作做出实时反应，对用户的操作进行反馈达到交互效果。
- 5、在线编程仿真：支持工程的创建与管理，支持机器人指令图形化编程，无需手动输入指令。支持程序单步执行与速度设置，支持机器人运动轨迹记录与播放功能。
- 6、软件支持脚本编程，支持 Python 脚本程序集成与控制。
- 7、软件界面：至少包括登录界面、机器人运动场景界面、示教器编程界面、系统设置界面、日志记录界面、外设功能扩展界面等。机器人运动场景界面至少包括机器人三维模型、机器人运动场景、位姿状态栏及手动控制功能。示教器界面风格与真实机器人示教盒保持一致，界面由按键和显示面板（内界面）组成。
- 8、文件与数据管理要求实现系统中各种文件的备份、打开、保存、列表、删除等操作。
- 9、软件支持用户二次开发，可通过插件形式增加用户自定义功能。
- 10、软件具有完全自主知识产权，避免第三知识产权纠纷及法律诉讼，并能提供长期软件免费升级服务。