

ООО Стандарт

Программа для ЭВМ
Automason АК_WS

Документация, содержащая информацию,
необходимую для эксплуатации экземпляра
программного обеспечения

г. Москва 2026

Оглавление

Общие положения	3
Предназначение ПО	3
Информация, необходимая для установки и настройки.....	3
Описание структуры	4
Пользовательский интерфейс.....	5
Поддержка и обслуживание	5
Штатное функционирование	5
Устранение неисправностей, выявленных в ходе эксплуатации ПО.....	5
Установка обновлений	5
Резервное копирование и восстановление данных	5
Общие положения	3
Предназначение ПО	3
Информация, необходимая для установки и настройки.....	3
Описание структуры	4
Пользовательский интерфейс.....	5
Поддержка и обслуживание	5
Штатное функционирование	5
Устранение неисправностей, выявленных в ходе эксплуатации ПО.....	5
Установка обновлений	5
Резервное копирование и восстановление данных	5

Общие положения

Предназначение ПО

Программное обеспечение Automason АК_WS предназначено для управления автономным AGV-роботом в режиме реального времени. Его основная задача — реализация функций автономного управления роботом при перемещении, определении паллеты и ее подборе, выполнении функций локализации робота в пространстве и безопасного перемещения.

Ключевой функцией Automason АК_WS является управление роботом без привлечения оператора и адаптацией его под условия конкретного склада. Процесс перемещения паллет тесно связан с задачами автоматического распознавания паллеты и корректного позиционирования робота при выполнении забора в условиях изменяющихся паллет и их положения, наличия незначительных препятствий, которые не мешают успешному забору.

Дополнительные возможности включают инструменты мониторинга и диагностики. Робот отправляет местоположение, статус оборудования и текущие задачи в режиме реального времени. Система также автоматически обнаруживает неисправности, уведомляет сервер и блокирует работу робота в случаях, если дальнейшая эксплуатация с ошибкой может повлиять на безопасность.

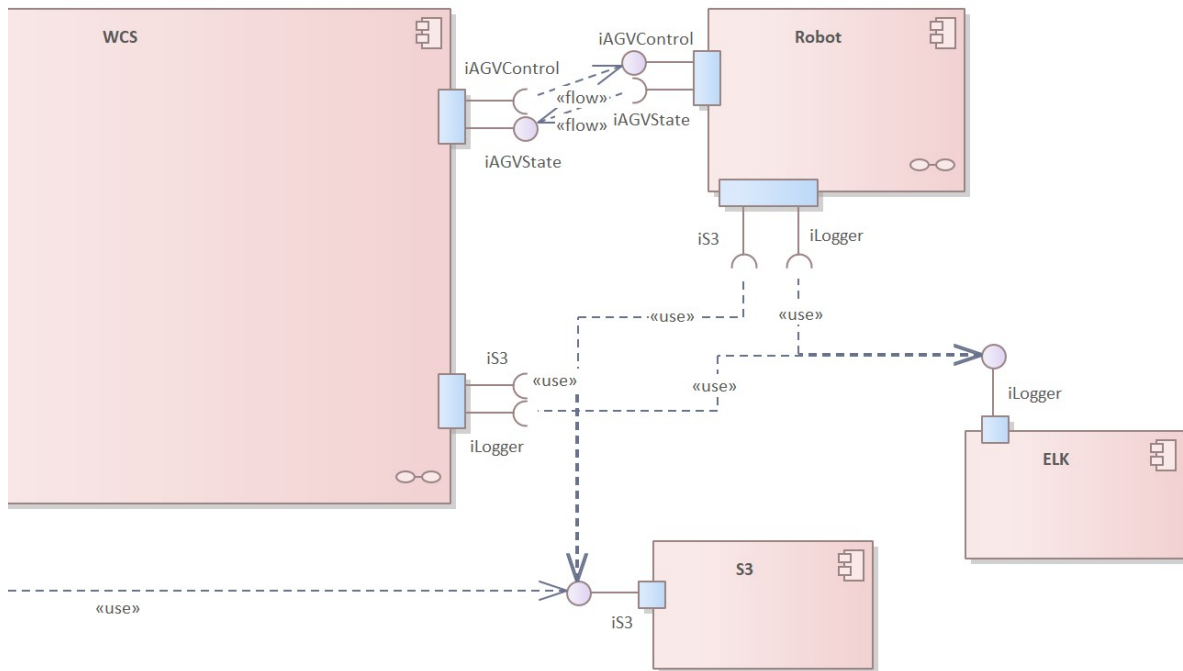
Информация, необходимая для установки и настройки

Программное обеспечение Automason АК_WS устанавливается на предоставляемых ООО «Стандарт» роботов на площадке заказчика силами специалистов компании ООО «Стандарт».

Развертывание решения выполняется в контейнерной среде с использованием платформы Docker на установленном на роботе ПК.

Пользователю не требуется самостоятельно устанавливать или настраивать программное обеспечение. Установка и первичная конфигурация осуществляются DevOps-инженерами в рамках проекта внедрения.

Описание структуры



На диаграмме компонентов представлены зависимости Automacon AK_WS и системы администрирования пула роботов AutomaconWCS.

Робот получает задачи, информирует о их выполнении, отправляет телематические данные только через WCS систему.

Пользовательский интерфейс

AutomaconAK_WS является ПО, выполняемым в рамках ROS на борту AGV робота и не имеет визуального интерфейса пользователя. Вся коммуникация с роботом происходит в рамках ПО AutomaconWCS

Поддержка и обслуживание

Штатное функционирование

AutomaconAK_WS является ПО, исполняемым на ПК на борту AGV-робота и предназначена для автономного функционирования 24/7.

Устранение неисправностей, выявленных в ходе эксплуатации ПО

При эксплуатации может производиться удалённая диагностика персоналом ООО «Стандарт».

Установка обновлений

Установка обновлений производится персоналом исполнителя после предварительного согласования технологического окна в роботизированных процессах.

Резервное копирование и восстановление данных

AutomaconAK_WS не имеет встроенных функций резервного копирования и восстановления

Резервное копирование данных производится согласно регламенту компании, где происходит эксплуатация:

- Docker образы системы – хранение на dockerregistry либо повторное скачивание с registry «ООО Стандарт»
- Файлы конфигурации робота – без ограничений