

????????? ???? ?????

????? ???? ?

| Симптом                                                                                   | Причина                                                                                     | Решение                                                                                                                                                                                            |
|-------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <code>ModuleNotFoundError: No module named 'cv2'</code> при импорте SDK                   | OpenCV не входит в зависимости пакета                                                       | <code>pip install opencv-python</code> (или <code>opencv-python-headless</code> ) и <code>numpy</code>                                                                                             |
| <code>AttributeError: 'Conductor' object has no attribute 'command_handler'</code>        | Не объявлен обработчик команд до <code>init_connector()</code>                              | Объявите функцию с декоратором <code>@robot.com_handler</code> (можно пустую)                                                                                                                      |
| <code>AttributeError: ... 'main_loop_func'</code>                                         | Не объявлен основной цикл                                                                   | Объявите функцию с декоратором <code>@robot.mainloop</code>                                                                                                                                        |
| <code>TypeError: ... takes 0 positional arguments but 1 was given</code> в основном цикле | Функция основного цикла не принимает <code>context</code>                                   | <code>def loop(context): ...</code>                                                                                                                                                                |
| <code>socketio.exceptions.ConnectionError</code> при запуске                              | Сервер недоступен или неверный адрес                                                        | Проверьте <code>server</code> и <code>port</code> в <code>params.json</code> , доступность сервера:<br><code>curl http://&lt;сервер&gt;:&lt;порт&gt;/socket.io/?EIO=4&amp;transport=polling</code> |
| Робот не находит сервер <code>artex.arcon</code>                                          | Не настроено имя по умолчанию                                                               | Укажите IP-адрес сервера в <code>params.json</code> или добавьте запись в <code>/etc/hosts</code>                                                                                                  |
| Ошибка OpenCV <code>!_img.empty()</code> в <code>imencode</code>                          | В функцию <code>@robot.video</code> передан/возвращён пустой кадр ( <code>None</code> )     | Проверяйте результат <code>cam.read()</code> перед отправкой кадра                                                                                                                                 |
| Параметры из <code>params.json</code> не применяются                                      | Программа запущена из другого каталога                                                      | Запускайте из каталога с <code>params.json</code> или задайте <code>WorkingDirectory</code> в <code>systemd</code>                                                                                 |
| Консоль заполнена сообщениями <code>[TODO]</code>                                         | Уровень журнала <code>all</code>                                                            | <code>"logger_level": "skip_TODO"</code> или <code>robot.log.set_level("skip_TODO")</code>                                                                                                         |
| Робот в списке, но видео/телеметрии нет                                                   | Сервер не прислал <code>Ready</code> , или функции-источники не вызываются в основном цикле | Проверьте в журнале сообщение <code>in heartbeat recieved [...]</code> ; вызовите функции <code>@robot.telemetry</code> / <code>@robot.video</code> в <code>@robot.mainloop</code>                 |
| Команды не доходят до обработчика                                                         | Робот ещё не получил <code>Ready</code>                                                     | Дождитесь heartbeat; проверьте журнал на <code>recieved command</code>                                                                                                                             |
| Видео отстаёт или «рвётся»                                                                | Слишком большие кадры для канала                                                            | Уменьшите разрешение (например, 320×240), увеличьте <code>max_send_freq</code> до 0.1                                                                                                              |



```
robot.log("ERROR", f"Датчики: {ex}")
```

??????????

1. Включите полный журнал: `"logger_level": "all", "logger_type": "console"`.
2. Проверьте последовательность в журнале: `connected` → `in heartbeat recieved`  
`['d_meta', 'Ready']` → `recieved command ...`.
3. Проверьте работа без платформы на [минимальном тестовом сервере](#).
4. Запросите журнал робота удалённо командой `{"file": "log"}` (при `"logger_type": "file"`).

?????????? ?????????????? ???????? 0.1.1

- `opencv-python` не указан в зависимостях пакета.
- Параметры `max_send_freq` и `max_main_freq` — это периоды в секундах.
- Поле `sid` в состоянии робота не заполняется SDK (всегда `null`).
- Команды `web_settings` принимаются, но не обрабатываются.
- Раздел `external` конфигурации зарезервирован и не используется.
- Нет встроенного сторожевого таймера команд и соединения — реализуйте их в своей программе (примеры выше и на странице [Обработка команд](#)).

Revision #3

Created 2026-09-23 09:32:21 UTC by Маслов Алексей

Updated 2026-09-23 09:35:07 UTC by Маслов Алексей