

HiBot Commander

用户操作手册

(版本 6.1.4)

拓锐科技有限公司

目录

	目录
简介	- 2 -
总览	- 6 -
任务总览	6 -
今日任务	7 -
组织管理	- 14 -
部门管理	14 -
角色管理	17 -
用户维护	19 -
机器人管理	22 -
机器人包	22 -
机器人	25 -
机器人服务化	31 -
应用授权	31 -
机器人授权	33 -
数据管理	34 -
环境管理	34 -
参数管理	36 -
队列管理	38 -
设计器	39 -
执行器	41 -
人机交互	41 -
无人值守	43 -
任务管理	46 -
任务列表	46 -
新建任务	49 -
快捷功能	49 -
计划任务	52 -
计划列表	52 -
新建计划	53 -
- 2 -	C拓锐科技有限公司

操	作记录	56	-
系	统设置	58	-
	授权信息	58	-
	密码策略	59	-
	录屏参数设置	60	-
	版本信息	61	-
	远程配置	62	-

简介

HiBot Commander 平台是 RPA 机器人和任务的控制中心,主要包含 Commander 平台用户及其权限的管理,设计器用户和执行器用户信息的管理,流程的管控与流程包版本的管理,无人值守 Worker 的任务、计划任务的管理和监控。

与HiBot Designer 和HiBot Worker 不同, HiBot Commander 平 台不是一个应用程序,而是一个Web应用。根据不同客户的需求,它 既可以部署在互联网上,也可以部署在内网中。

HiBot Commander 平台的主体功能菜单,如图1所示



总览

总览模块主要展示了用户的基本信息和机器人执行任务的总览情况,如图 2

A 100	任务总划											
			worker 201	1				780	🕒 कारतमान		JUNIA 🚫	运行成功率
			~		-	1.000	-			1.000.00	-	
机器人服务化		今日叙葉		今日数据	EO	9-11#X96	4700	-⇒E1#X86	20000	今日叙葉	2月	98
	aí 04 ∧	0个	ai 90↑	5个		6个	a 1799×	35.次	ai 8890 a	158 分钟	≝ / S %	0
i@i# 28	▮ 系统工作状态		0.55		● Worker教堂			单位:个	10 【 机器人数量			单位
执行器	2021-06-10 11:17	我行 liminghui 89 画中	西波和唐國文件 测试	日停止	1000日 日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日本の日							
(19) 81	2021-06-10 11:17	我将 liminghui 80 HiBo	(自我介绍)	包停止	RPA#22的							
计划任务	2021-06-10 11:15	B47 timinghui 的 西中	国政制度至文件原证	日停止								
操作记录	2021-06-10 11:15	● 2021-06-10 11:15 终行 liminghui 的 HiBot自我				1			RPAR	RPARTE		864
RIFICE NGDE	2021-06-10 11:14	站行 liminghul 的 面中	国旗取取国文件测试	日停止								14
	2021-06-10 11-14	纳行 liminghul 的 HiBo	4国致介绍1	日停止								
	2021-06-10 11-14	鉄行 liminghui 的 HiBo	(周我介绍)	日停止		1						
										制门环间最大数量	き)RPA研究部	
	机器人执行次数		-8 20	8. <u>-</u> 28	● Worker素计时长排名			单位:分钟	1 节省时间最多的机器/	(TOP5)		单位:
	(次)		-〇 执行成	功 执行失败	bcy001	_		1204				
	100				ileyou i	-		1234	参数 👘	19 19 19		D 10 10
	80-				liminghui 🦲	5	10		साल 🙀			
	60 -				企业级-hibot-002	239			HiBot BROSS1			and an and
	40-											
	20		1		zhaoli-worker	108			版本測试源程	er er er		
					service212	43			测试打开测试器 👘	10 10 10 I	向向向的	000
	05/03 05/04	06/05 06/06	06/07 06/08	06/09 06/10								

注意:本文所有截图,均为测试过程中产生的数据。

任务总览

任务总览,展示内容包含全部的用户数量、Worker 数量、机器 人数量、机器人运行次数、节约时间、运行成功率。展示指标的说 明如下:

- 用户数:截至当前时间,Commander 平台注册用户的总数量。
- Worker 数量:截至当前,在Commander 平台创建并登录过的
 -6- @据银科技有限公司

Worker 总数量,应该与"执行器"模块中"人机交互"和"无人值守"数量相加之和一致。

- 机器人数量:截至当前时间点,在Commander平台上有运行任务 记录的机器人数量总计。
- 运行次数:截至当前时间点,机器人运行任务的总次数。
- 节约时间:截至当前时间点,人工总时长-机器人运行总时长。
 人工时长来源:
 - 1)新建 RPA 机器人时填写的"人工时长"。
 - 2) 通过"人工时长系数"计算得出的人工时长。
- 运行成功率:截至当前时间点,运行成功总次数/运行总次数。

今日任务

今日任务,展示内容包含当天(零点-当前时间点)用户数量、 Worker 数量、机器人数量、机器人运行次数、节约时间、运行成功 率。展示指标的说明如下:

- 用户数:当天(零点-当前时间点),Commander 平台注册用户的数量。
- Worker 数量:当天(零点-当前时间点),在Commander 平台创 建并登录过的Worker 数量。
- 机器人数量:当天(零点-当前时间点),在Commander 平台上有运行任务记录的机器人数量。

- 运行次数: 当天 (零点-当前时间点), 机器人运行任务的次数。
- 节约时间:当天(零点-当前时间点),人工时长-机器人运行时 长。

人工时长来源:

1) 新建 RPA 机器人时填写的"人工时长"。

2) 通过"人工时长系数"计算得出的人工时长。

运行成功率:当天(零点-当前时间点),运行成功次数/运行次数。

业务分析

业务分析,是在数据指标的基础上对业务情况进行不同维度的分析,通过饼图、折线图、柱形图等多样化的数据统计图表展示,如图 3.



图 3

业务分析区域的统计类型,具体如下:

• 系统工作状态

系统工作状态包括"准备执行"、"已停止"、"正在执行",用户 -8- @######R公司 可以通过点击下拉菜单选择相关状态进行展示。

▶ 准备执行

"准备执行"列表中的任务,表示任务已经成功被创建,但 是当前没有可用的 Worker,正处于"待部署"状态,并且任 务的模式是"生产"模式。如图 4.



图 4

▶ 已停止

"已停止"列表中的任务,表示"生产"模式下的任务已经 完成或中止,如图 5.

┃ 系统工作状态	[已停止	~]
• 2021-06-16 09:06	执行 macheng-f 的 R五七	已停止
• 2021-06-16 08:54	执行 hcy001 的 自动学习机器人	已停止
• 2021-06-15 17:37	执行 liminghui 的 R六八	已停止
• 2021-06-15 17:34	执行 liminghui 的 HiBot自我介绍1	已停止
• 2021-06-15 17:30	执行 zhaoli-worker 的 画中画读取配置文件测试	已停止
• 2021-06-15 15:44	执行 zhaoli-worker 的 测试机器人升级122	已停止
• 2021-06-15 14:39	执行 zhaoli-worker 的 测试机器人升级122	已停止

▶ 正在执行

"正在执行"列表中的任务,表示"生产"模式下的任务正 在执行中,如图 6.

┃ 系统工作状态	正在执行	~)
• 2021-06-15 11:41	执行 liminghui 的 HiBot自我介绍1	正在执行
• 2021-06-15 11:35	执行 liminghui 的 HiBot自我介绍1	正在执行
• 2021-06-15 11:28	执行 liminghui 的 测试打开浏览器	正在执行
• 2021-06-15 11:22	执行 liminghui 的 HiBot自我介绍1	正在执行
• 2021-06-15 10:52	执行 liminghui 的 画中画读取配置文件测试	正在执行
• 2021-06-11 10:26	执行 liminghui 的 HiBot自我介绍1	正在执行
• 2021-06-11 10:18	执行 liminghui 的 画中画读取配置文件测试	正在执行

图 6

● Worker 数量

以饼图为展示形式,以部门为单位,对Worker的数量进行展示。支持鼠标悬浮展示详细信息,包括部门名称,该部门下Worker数量及数量占比,如图7.



- 机器人数量
 - ┃ 机器人数量

单位:个



图 8

• 机器人执行次数



● Worker 累计时长排名



● 节省时间最多的机器人(TOP5)

┃ 节省时间最多的机器人 (TOP5)

单位:分钟



图 11

组织管理

组织管理,包含部门管理、角色管理、用户维护3个子菜单,功能结构图,如图12所示。



图 12

部门管理

顶级部门:首次使用 HiBot Commander 时,需要先创建顶级部门,
 再添加子级部门,如图 13.

K	Bot			609878A	0 889-0		me:	lutein -
0	838	■ 約7世団 管角色管理 ▲ 用小油的						
4	GREE	杨载科技 👞 顶级部门					e.	
÷	READS	~ 25900					(e)	
16	NERH	Ref.	Rh.		(10)		6	
	121 1 21	W22Rul25	Rel					
2	動行業	- KONBER						
	11-201220	23861			6			8
	BACK	25482					8	(8)
	KARE	~ #118			6			(8)
		潮が成長権			(11)	Ð		

● 新增同级部门: 在顶级部门下,新增一个平级的部门,如图 14.

注意:顶级部门无法新增同级部门。

ĸ	Bot						OC10520	a Millero		9**: NK	sein ~
0	88		电位数理 🛓 用户)	820							
4	但只觉理	拓脱科技							8	2	
,	6128 A 301942	> 2048E					新增同级部门一	-	P (2) (8	6
- th	REE	> RPARME						(1)	•	2 (6	i)
٥	1831 88	> 1288						(63)		2 (8	i)
ø	517 8										
U.	任命管理										
	17301.97										
	NROR										
					图 14						

● 新增下级部门: 创建所选部门的子级部门, 如图 15.

Bot			02101 2 3.	0 28800	/BP: adem -
0 455	■第〇世祖 ● 朱色敏速 ▲ 四○地炉				
	拓崇科技			e	
和職人曾遭	- 225		创建当前部门的子级部门 ——	-	4 (8)
REE	302	Rot		66	(E) (B)
2112	27.8.960B	894			(L) (B)
9468	> 10%建筑路			6 6	
1998 BR	- 100m.			6.6	
11-201230	- 5.44 P			6.6	
I MAICR	MOVER.				1.6.6

 部门编辑:所有已创建部门(包括顶级部门)都支持信息编辑, 如图 16.

关于"部门编码":建议结合实际使用情况,定制统一规范,由 顶级部门向下依次顺序编号,便于后期信息维护和查询。

K	Bot			604628.1 0.569-0	2	IB/*:	Budelin v
0	88						
10	and the second s	拓炭科技			6	2	
	机器人服务化	- 1955				2	0
ih.	DEFEN	Rict	Ritt			2	
٥	(2)18	#132/81628	Rid		a) (e	1	
٠	945 8	- FFA用2節		4	a) (e	2	
		和研修1			2 10	1	(1)
	STATES	255H2			30 (8	æ	(8)
•	NAR	~ 495			2) 10	(R)	(8)
		meștăna				2	8
	5						

图 16

• 部门删除:将所选部门删除。

注意:

1) 顶级部门无法删除;

2) 如果该部门下包含 Worker、RPA 机器人等,则无法删除;

 3)删除当前部门,会将其所包含的所有子级部门一并删除(如 果满足删除条件)。

角色管理

角色管理,主要用于查看和管理系统中用户角色的操作权限。 HiBot Commander 平台的用户,都会对应一个或多个角色,而每一个 角色,都配置了相应的系统操作权限。

新建角色:主要包括,角色编码,角色名称,备注。如图 17 所示。
 关于"角色编码":建议结合实际使用情况,定制统一的角色规范和格式,便干后期信息维护和查询。

Kee				ALTERNA LA SERVO	ng -
0 83E		操約			
• •	0 82224	110		Ce	
	NC.	新建华色	0		
	8249365_58768	"我也需称		4 . 8 . 6	
	THOATIE	*角色名称		2 8 4	
	Water	奏注		2 8 9	
	Deciption			2 8 0	
	TERMAN-			4 8 9	
	T-LINE .		8:4 627		
		- 3 1		S. 3. 8.	
	A 6 8028				

图 17

编辑角色:修改角色信息,包括角色编码、角色名称、备注。所有
 已存在角色都可以被编辑,如图 18.

ĸ	Bot					OCHERA	a 2000	NIP:	macheng ~
0	11W.		≜ /9≑\000						
44	地の電理	0.63350							0.08
	明語人物理								
٠	明朝人服務化			W/I		编辑角色。	_ [100
th	NST 1	NGANDA DOLLAR					-	4 8	
۵	iRH#	干台CA管理		2				6	0
۰	MCB.	Worker						0.0	۲
•	119世祖	Designer						2 2	0
	11 \$145.91	Tegano							
•	MALE R	1.1.000							-
۰	SHORE	中台管理员						4 8	
	5	94 6 983.00						ALC:	1 0

删除角色:删除当前角色,所有已存在角色都可以被删除,如图
 19.

注意:如果当前角色下存在用户,用户将失去当前角色的操作权限。

KB	ot				ADWINA COMPACT	1899 - 1	macheng ~
0 33	a	■ #V7898	TABUS	≜/8nan			
4 8	印管理	o attaba					0.88
A 10	出人 他們	85					
a 40	第八回 94化	BUTWEEDA CO	Ter			(m)	
th 83	新新 建						
0 RI	11 28	平台CA管理		2	4		0
6 ##	后國	Worther			e.		0
U 🖽	約管理	Designer			£		0
- 195	966	平台始盛石小			(i.		0
	作记录				e e e e e e e e e e e e e e e e e e e	-	0
		a 6 radue			[2] 18	#d	1 8

图 19

 权限设置:通过自定义勾选、全选等方式,为当前角色配置操作 权限,如图 20.

注意:此处为角色配置的权限,仅限于 Commander 平台的权限。

HiBot 其他平台(如共享中心平台、移动端管理平台等)的权限,

无法在此处配置。

KEOD		oennas.	0. HERO	$10^{\rm th}$: maching \sim
0 53. 0 0.0701 2 0.0701 4 0.0701 4 0.0701 4 0.0701 5 0.0701 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 6 9.0711 7 9.0711 7 9.0711 8 9.0722 8 9.0723 8 9.0723 8 9.0723 8 9.0724 8 9.0724	####################################			
	图 20			

用户维护

用户维护,用于查看和管理HiBot Commander 管理平台用户的账号信息及相关权限配置。

 新建用户:包括姓名、登录账号、登录密码、所属部门、角色、备 注等。如图 21.

R	Bot						AGREERA	0.8840	illites: un	activitica -
0	100									
-	但6個日	D BURNA								a mai
4		na	104104	le.	0		REDIN			
. *		東京	zhangan	· 10.22		3	21-06-21 05:58	2021-00-21.09.50		10
th		10	-				71.05.10.05.73	2011-00-10-09-10		-
•			2008 B	*登员标号						
2		bian	1000 (C	- 臺景密码			21-08-03-00.39	2021-06-63.04.39	5	
		anatan	attendance.	- 所規認行	905(02)7	24	21-06-63 05:00	2021-05-03-09-00	e.	
		Sector 1	built.t	1.00.00	(mass	31	21-06-42 17.00	2121-00-82 57 22	Z	(m))
		4142	des2	No.12	[ansis [a]		21-06-42 115-40	NR 1405-96 (1235.)		
					2 账册时用					
			19993	領注			In standing of the lot	101-09-18 11.47		
		Best1	healt			7	21-48-42 VE.28	2021-06-33 16:24	÷.	8
		laces	helity (3	21-05-12 14:28	2821-05-82 17.03	â,	(18)
		200	NAME OF TAXABLE PARTY.		308 479		21-05-28 11:21	2021-05-11 09:24	ε	
	3	IN 64 SHEE					1 2 2	A 3 9 9	RG.	1 1
					图 21					

◎拓锐科技有限公司

 编辑用户:对已有用户信息进行编辑修改,包括姓名、登录密码、 所属部门、角色、备注。如图 22.(关于编辑用户角色,以增加或 减少用户的操作权限,在下方"用户权限"模块详细展开说明)。
 注意:用户的登录账号不允许进行二次修改。

R	Bot								
0	- 692	10700 T ART	±/8max						
- 48	BREE	0.80202							
-		11.8	SARAP DEEL		- ⁽²⁾	MOTORNE	10.04		
	NARABERG	1c/021	heres .	姓名 马威		2021-03-05 17:02	3621-36-23 50738	1	
		PEN	Raupe * Stat	R-D Hardway		2021-02-02 15-61	2621-86-29 (4:25		
ø		6.67	pangtanghua 12-9.	88		2021-02-01 12:33	2921-92-91 17:33		8
		88	tarces - in IX	周门 拓锐和技		3121-82-01-17-28	2625-04-23 15 16		
2		105	stanges .	AA JIGTOTE = FACABLE = FASEL = MEDIFICATO = Desper		2021-42-01 17:24	2421-02-01 17:24	4	0
		100	- Annihilarinan	Water @ BEORDERIC @ TORREN @ JEPORARY @		2021-02-01 17-24	2521-42-03-111.14	4	
		44	maching	1 账号项用		2121-42-01 17:21	2021-05-23 10:00	(3)	(2)
		ENV	aurgitation	凝注		2021-02-01 17-21	3425-3524 HI M	E.	
		5.4	Spredkan.			2125-12-01-10-54	2121 12 05 10 04	12	
		chevaluer .	(guer3234	to a	80	2023-62-01 16.66	2021-02-01 10:00		
		# 16 9.808				(* * * *	A. 5 A. 5	RE	3 R

图 22

用户权限:关于用户权限的配置,是通过为用户配置一个或多个不同的角色来实现的。在新建用户时,必须为用户指定角色。在编辑用户界面,可以修改、增加、删除角色,如图 23.

R	Bot								
0	518	Buings Panne	± 16⊂444						
	19983	e autor		编辑用户	8				0.8.8
		nz.	0.994			CURR	8689		
- 16		84	2104988	* 12.65	88	2021-06-21 59-58	2023 09-21 09:58	Ł	(8)
d.		12.00	aterpol (- 整景解带	always .	2021-08-18 CH 13	2021-06-10 29:24		
8		-	2.000	整果物药	通过为用户配置角色,来管理用户的操作权限	2121-46-63 08:38	25273 00-62 09 38		(m
		aboutum	zhuhun	「新聞助り	ENALIS	2021-36-03-02-90	2021-06-03 00-06	2	
		MART	week.		REALIZED & FARRER & RAMARE & TANKS	2021-06-02 17:03	1021-06-82 17:22	z	0
		ded2	eni			2021-06-02 18 49	2021-06-38 11:35	£.	
		det	dex1		Designer Senti Math	2521-96-02 15:28	2021-06-18-13-47	e)	(8)
		Marri I	1.0001	偿注	平台管理局 ジ	2023-08-02-99-20	2023-09-11 18-24		(ii)
		Sec.1	feedal.		并准中心推进	2021-06-02 14 24	2871-06-02 17:05		
		2018	1.00-0		(株式)(株式)(株式)(株式)(株式)(株式)(株式)(株式)(株式)(株式)	2121-06-28 11-31	2021.05 11 30 24		10
					Bàigh###				
		共 14 9323				1 3 3	4 3 4 1	浙往;	1/1两
					图 23				

. .

注意: 在编辑用户-角色一栏,会出现在 Commander 平台-角色管 理中没有出现的角色,如图 24.中的"共享中心管理"、"移动端控 制用户"等角色。这是因为 Commander 平台-角色管理,只对应本平 台的角色。Commander 平台不提供其他平台的角色配置,只提供其 他平台角色的选择与否。

R	Bot	с. 2				donna	A A BROAD	ADD: IN	inchierig >
ø	22		A /00-1401						
	-	0 842/04							
4		15	0.0254	编辑年户	•	etental	-		
			-			2012 08:21 09:24	2011/04/21 20:25		
- th			a standard and	"姓利	998	and over all second			
0		22.54	mega	* 登录账号	stoogid	2021 06 18 09 13	2321-06-76 28 54	<i>L</i> .	
۰		304	(and	放天田町		2023 06-03 00 39	2023-06-03-09239	Ł	
U		25quition	montes	* ## 1875(1)	etiziona	2025 06-03 08:00	2021-06-63-52-09	Ŀ	
		lects1	least.		Redenta	2023-06-02 37:05	2021-06-02 17:22		
8			1.12	*A&	R088856 8 - 0				
		All and a second s	and a		Designer 没有出现在Commander平台-角色管理中的角色	2023-00-002-00-00-00	2023-06-08-07-95		
		Bey'	1441	811	平台教育中	2021-06-02 18:29	2025-06-98 (3.47	Ł	1
		daget .	inst i		平台電道法	2025 06 02 16.28	2021-06-11-16-24	Ł	
		water.	((lease))		(1.3cm)(303)	2021-00-02 14.24	2025-06-0217-05	E	
		240			H\$P0(#355"	2020/2020 10:01			
					80读描述用户				
		共 44 条款指				1 2 3	4 5 4 2	845	1 1

图 24

• 删除用户:删除指定的平台用户。

机器人管理

机器人,即 HiBot RPA 机器人,它的基础工作原理是由 HiBot Designer 设计、研发的机器人包,部署在特定的环境中,根据 Commander 平台的统一管控和调度,由 Worker 执行,来完成具体业 务流程的过程。

机器人管理模块,主要分为两大类,机器人管理和机器人包管理, 如图 25 所示。

KBOD						OCHERA.	0.38911	9		94: macheng -
0 93	-₽· 机器人 Ξ·机器人物									
▲ 机器人管理	© 8:27.83.↓									
● 机器入服务化	- 新規和該	R8.428	Worker 22	BN)	2,946	B ERN				
d. asses	- 数据标 方式	Barla Ariti	无人握守	研究的式器	Ema	2021-05-28 15 36 12	(8)	(\hat{z})	(n)	•
0 8018 6 9058	研究院成年 - RPA研究部	E RENAURZI	2.437	4215	CRI	2021-05-27 14:53:52	(8)	4	1	0
😁 स्टलक्ष	取2編第51 数2編第52	TRANK	无人推守	109835	Casa	2021-05-25 09.05-10	6	(\hat{s})		
i+100000	- 項目部 神体演算術	· 7部门283建改新闻	无人僵守	R055352	CRIS	2021-05-13 17:21:54	8	2	(1)	0
 B0628 			光人撒中	202201	ERS	2021-06-34 11:27:30	(8)	4		0
♦ MAGRE		· 和日秋田間は1.83人	无人强夺	KARAN	ERS	2021-05-13 16 49:04	(8)	2		0
		🗐 R5t	无人爆夺	RPARTE	ena	2021-05-07 10:14:34	8			
		🗐 sem	无人道中	42.8	CRI	2021-05-20 10 10:24	6	4		
		πe 🖹	无人遗兮	5505FH2	ERS	2021-09-01 13 54 09	(8)			(0)
		· extentional	范人遵守	2550	ERX	2021-05-21 39:29:59	(8)	4	0	
		A 22 50:3				3	2 3	3		#[<u>1</u>]8

图 25

根据机器人的基础工作原理,便于对HiBot RPA 机器人更系统的 了解和掌握,下文首先对机器人包进行相关操作说明。

机器人包

机器人包管理模块,包括机器人包列表及相关信息、上传机器人包、查看版本、发布机器人包等。

- 22 -

机器人包列表:机器人列表包括了 Commander 平台所有的机器人
 包,并展示了每一个机器人包的名称、描述、版本数量,如图 26
 所示。其中版本数量,对应"查看版本"功能,可以详细查看当前
 机器人包的所有版本。

KBOD			ACHIRA	0 38840	/BP: maching ~
0 835	登明線人 国家線人 線				
	= 1HOURAS				
点 机器人管理	RUEADISK?	ins.		6728	
	H6x886/161	祭死 介紹		а,	
0 5118	mCisewstakAasd	BERNTIAL		1	•
合 共行副	2.18	1		+	
U (198) B (1	五月二十五兩年	(U8).55.5		1	
11:20(13)	1.002	Rit		i.	
 B ###28 SARR 	REFERENCE.	與 以了 做口服人化。		5	•
	項目的の正元を	and the second		1	۲
	and the	Ref		1	•
	MA2.	多 人的事件		1	۲
	855	rtill-sine		Ť.	0
	31.45年前31		s <mark>1</mark> 23	4 5	> 802 1 3

图 26

上传机器人包:机器人包是由 HiBot Designer 设计、研发完成后
 通过发布生成的格式为.bot 的文件。

如下图 27 所示,将机器人包文件拖至上传区域或点击上传图标后,选择对应文件,完成机器人包在 Commander 平台的上传。 上传成功后,系统会自动获取该.bot 文件所对应的流程名称,并 在名称一栏中进行展示。注意:这里的名称显示的是流程的名称, 而不是机器人包的名称。机器人包的名称,是在机器人研发完成 后,上传的时候定义的名称。

类型:选择对应的类型(当前类型信息的维护,需要通过向研发人员提交维护需求)

描述:操作用户对所上传的机器人包文件的自定义描述。 -23- ©据锐科技有限公司 机器人详情:操作用户对所上传机器人包,功能、使用说明等 相关的自定义阐述。

ĸ	Bot						ARMINEA	4 #810	用户: maching ~
•	878	▮ 上传机器人包							
٠	Sec.	-							
4	机器入管理	机器人交件	0						
٠	TRANSIC		将文件追引此处,或在由上传						
th	DARKET R								
۵	(C)148	1589							
٥	大行業	地址	\$25 U						
۳	(19)1030	655							
•	11406235								
•	mnica.	机扁人序精	HRTIFIU	6 <i>6 1 0</i> = =	4 0				
•	KAGR		617 65						
						图 27			

查看版本:查看当前机器人包的所有版本信息,包括版本号、版本描述、上传用户、上传时间,如图 28 所示。

ĸ	Bot				0599387	о мено – И	U th : macheng -
	232	■ 机器人包版本	信息 - 发包测试0624				
۰	0654298						-
Δ	机器人管理	and the second second					1.504
-	ULBLA.BESHE	6.1	H.C.		THE	上州初间	
th	NOVER .	1.0.1	二章二一岁也测过		marbeng	2021-05-24 16 82	
	R118	1.0.0	20210624-3245880E		maching	2021-05-24 15:50	
	#x528	共 2 9,63日					8/7 I T
۲	任的管理						HIGE I PO
	1153102.00						
۵	STER.						
	NACIO IN						

图 28

发布机器人包:将机器人包发布至共享中心平台。点击发布按钮后,填写将要发布的机器人包的信息并提交,如图 29.共享中心平台将收到该机器人包的上传申请,申请通过后,该机器人包成功

上传至共享中心平台。

Kee							AGNESIAL O XENS	(F) : machang :
0 405	G-CBA ECBAN	发布				8		
0 104358	A LINKSAM							
山、明治人堂田	电超入包括符	开放曲:		805		•	8128	
44 (140040)	10	用行面(H)	E	90°20H:			2 9	•
0 2010	HE-125()\$1		C Mitt Helder 125m	il i	Wir Heiszfraften		1	*
6 .8V78	DENAMANES	A87:	10.7480 0 TM				/ •	
U (5)(20)	2.9	2007: O						
 B 19022 	ERSHERF	Mid:						
9 51510T	182	1528.3.31(0)	н в π <i>⊈ /</i> ⊔ ∈ ⊿	1000	4 0 E - 5 C		1 0	
	ESPARATION.						3 (4)	*
	TEBouilty /						1 0	
	8482						1	
	805					A	(t (m)	
	= 469259	Reilo:	H B TT 7 / Y S Ø	/ ♂ ⊞ ≣	# 9 E . ∩ C	1		ne i n
		● X6						

机器人

机器人列表页,以组织架构为单位,展示机器人的基础属性以及 相关操作,可以通过点击左侧的组织架构,展示所选组织下的机器人 列表。上文提到,机器人包是机器人必备组成部分,除此之外,机器 人还由部门、Worker 类型、人工耗时、机器人服务化功能选择、机器 人描述等,如图 30.

ĸ	Bot						OCTIVIZA	0 88%	•	用	P. macheng ~
0	2018	② 机器人 国机器人物									
٠	81678738										
4	机器人管理	O HERARA									
٠	FLEELABERT	- 時限料理	68489	WORKER	#IO	BARKO	SAURE				
th	NOTE: HE	- 10,555 3012	BartiskAsuti	无人借令	和支援武器	Cana	2121-05-28 15:30-17		(2)	0	
٥	12i1155	# XREW	- months for	7184	-	118/1	301-26-22 14 11 12	1170	-		
•	外行器	· RPAM通知 数据题1	Contraction of the Contraction o	- Spring -	the second se	Caller	ALCOPET PLAN		-		× .
۳	低的情况	数据部2	1.00A00	う撒ん犬	政策的	C#X	2121-45-25 09:30 15	(1)	6	8	
	11 421559	通信項目部	·····································	光人描号	数据数2	883	2121-05-13 17:21:54		(\mathcal{Z})	8	0
•	编作记录	ddod	🔟 74070000	天人頃の	数据图1	Cara.	2021-08-24 11 27:30	(3)		0	0
٥	58602		H HIBRIDIAN	RAMP.	19644	888	2021-05-13 16:40:04	T.	2	ā	0
				元人道ウ	IIVEXE	EMS	2021-05-07 10:14:34	3	٤	8	
				元人信の	188	Cana	2521-65-26 10 10 24	(8)	$\left(z\right) $	0	
				元人還令	153654-82	CRX	2021-06-01 13 54:09		(4)	8	0
			exection and the second	元人道中	235	ERR	2021-05-01 09 29:59			0	0
			∺ 24 会议通				2	2 3	3		E <u>1</u> δ
				图 30							

- 25 -

◎拓锐科技有限公司

新建机器人:包括机器人名称、机器人所属部门、机器人模式、
 机器人包、机器人版本、人工耗时、激活选项、机器人服务化选项、机器人描述等,如图 31.

ĸ	Bot			
0	618.	1 新建机器人		
• 4	机器人管理	• 机漏入名称	WEARSAN	
۰	STREAMENTS	- 10(1)	W(518251)	
*	10.000 T	*Worker(965)	in p.in	
	9.67 8	" 机副人物	utob/0	
٠	69 28	• 机器人包形本	4000	
	HREE	* AIMR(?)	人工政府政策研究的	
•	MARCE		2 立即撤送受予该利益人	
			前離人服用化	
		Hit		
			0077 NGA	
		1		

图 31

- ▶ 机器人名称:自定义输入机器人名称。
- ▶ 部门:根据 Commander 平台组织管理,选择使用机器人的部门。
- ▶ Worker 类型:无人值守
- 机器人包:选择该机器人的机器人包,所选机器人包来源于机器人包管理中,所上传的机器人包。
- 机器人包版本:根据上一条所选机器人,对应选择该机器人包的版本。
- 人工耗时:填写人工执行该流程的时间,主要目的是计算"节 约人工时长",计算公式为:

节约人工时长 = 人工耗时 - 机器人执行任务耗时

▶ 机器人激活选项:默认为勾选状态,即完成机器人的创建后,

可以立即使用。如果取消勾选,则创建完成后的机器人,可以 在机器人列表页中进行展示,但是在创建任务、创建计划等功 能模块,无法进行选择及使用。

小器人服务化选项:默认为非勾选状态。如果对此选项点击勾选,表示此新建的机器人加入机器人服务化中的机器人授权,可以提供给其他第三方平台进行使用。勾选机器人服务化功能后,还需要选择相对应的机器人执行环境,如图 32.

BUC					000000A	A WEITO	NP: machen
0 672	● 新闻的恶人						
	* 机漏人名称	WHICH THE ART					
• INBARSE	· 107	WIRWEN'S					
al. Essentia	* Worker#PD	82.5					
¢ iRitel	* #128 A 4c	442.0					
6 909 8 000	energy and a						
Lit \$1659	1941-<540+						
IN IN ISA	- YTHE(0)	A.L903EADH/BHDN					
0 5007		■ 立即散击使用读机器人					
ALC: UNREASON							
	- 15.00	■ 机器人服务化					
	Ra		~				
	۲۹۹۱ - ۱۹۹۹ -		~				
	-112 112						
	- 1738 1838	1 机晶人服务化 开运 用处用机构 血机和构 血和和构构 型化用机构和	<u>^</u>				
	- 1738 0116	 ・ 利益人服発化 (下回 ・ 一) ・ ・・・・・・・・・・	~				
	- 1738 0116		-				

图 32

- ▶ 描述:对当前新建的机器人的功能、说明、属性等进行描述, 增加机器人的辨识度。
- 编辑机器人:与新建机器人流程相似,支持修改新建机器人中的 全部属性及选项,如图 33.

2	Bot			
	43 M	1 前田机器人		
۰	0070210			
4	机器人管理	* 机漏人名称	metaod2	
٠	ALE AREA IN	- #03	103日前1	1.7
th	and the second sec	* Worker(#E	无人值中	
	S112	- 40.25 A 65	100-000-0401	
•	以行間	C MARY COM	(home port and)	
2	(19)12/2	* 机器人包胶羊	HB#8#970151(10.1)	
2	17301227	* A.THER(9)	65	
	KIRDE		立印象活使用系统最大	
			■ 机器人服务化	
		- 12 m	后成环境	
		编述	teotac2	
			66.77 \$506	

配置机器人:通过观察机器人列表页可以发现,有的机器人具备
 配置功能,而有的机器人却没有配置功能,如图 34.

6 3	Turner Improved								
	G, 1987 III (1987) III								
机器人管理	O HERIALA					00	置机器	人	
NIBABING	· NERORARD	ENAZO	Worker类型	B(1)	23560	21.PB		~	
RRET	· ROMAN	Head States	无人骤中	0.551	未取活	2821-07-01 12-05-40	-		
Qiral	研究的试验	in news	市人間中	Katalaw	Page 1	2821-66-30-09-27-60	1		
第行器 6(名学課)	· KPARISIA	Berf.B. (Bic)	元人遵中	Paulice	ERIE	2021-05-20 15:36:12	(8)	12	 0
1:20129	- 20日前 - 20日前 - 20日前	anta.act	无人懂中	104	885	2821-85-27 14:53:52	16	a.	 0
en:32	000	E GBARZ	无人僵夺	District	E#S	2021-05-25 09:05:16	(8)	(2)	
KAOR		🗐 - 700 Dec Malana	元人道中	208802	CBR	2021-05-13 17:21:54	6	4	0
		HELEN HELEN	元人還守	239801	ERN	2021-05-24 11:27:30	(8)	4	0
		A DEMORRALIEA	EAB?	FDH(F122	Cat.	2821-05-13 18:40:04	(6)	a.	0
		E KEt	元人儀守	RPAITES	0.8%	2021-05-07 10:14:34	(8)	(4)	
		🗮 967 tt	无人偏立	488	08/8	2821-05-20 10:10:24	(6)	4	
		共 31 祭穀服				2	3 4	1. 1.	84E

图 34

配置机器人,本质上是对机器人参数进行配置。机器人的参数配置功能,来源于HiBot Designer设计器在开发机器人的过程中,为机器人添加可配置参数的功能。通过参数配置,投入使用的机器人可以通过设置参数属性,在面对整体业务流程不变,但局部业务流程发生变化时的场景,不再需要重新开发机器人,只需要通过修改参数的

配置,就可以满足部分业务流程变化要求。

例如,在正常业务流程中,机器人需要访问 A 平台网站获取相关 内容。如果出现需要更换访问网站时,我们只需要通过参数配置,将 原始的 A 网站,变更为 B 网址。而不需要开发并加载新的机器人。

注意:如果需要使用机器人的参数配置功能,需要在机器人的开发过程中,预置开发参数配置功能。

参数配置功能的配置文件,是一个命名为"hibot.conf"的 json 文件,存放在流程文件夹的 res 目录下。所有需要定义的配置项都在 "form"内,form内是个二维数组,数组内每个数组代表一项配置, code 作为主键,name 是用户可视化界面内看到的标签,type 是配置 方式,value 是配置内容。

Type 目前包含 input (输入字符串), switch (true, false 对应 是否开启), date (yyyy-mm-dd 日期), time (hh: mm: ss 时间), datetime (yyyy-mm-dd hh: mm: ss 日期时间), checkbox (多选框), textarea (长文本), radio (单选框), select (下拉框)。

读取配置文件示例:

Dim Config = {}

Dim ConfigJson = File.Read(@res"hibot.conf", "utf8")

ConfigJson = JSON. Parse(ConfigJson)

Dim ConfigData = ConfigJson['form']

For Each datas In ConfigData

- 29 -

For Each data In datas

```
Config[data['code']] = data['value']
```

Next

Next

TracePrint Config

Return Config

▶ 删除机器人:将所选机器人删除,且无法恢复。如图 35.

世辺	₽ 6.86人 IE 6.86.19								
ekozel Elikozel	O BERGERA								
RARABESK	- Sever	机器人名约	Worker#S	64/3	BARD	服成學師			
1997117 2047	- nieto jitit	Electric Electric	无人细中	0,810	=20X	2021-07-01 16:05-69	2	(0)	
90.1100 (547)28	RNARS	🗏 assac	无人遗守	STIRE-IR	East	2021-05-30 09:27 40	2	(8)	
(ES) MAR	数/601 数/602	Herta Are	死人值守	Parkets	Baci	2021-05-28 15:36-12	(2)	(0)	0
LENGER	- 初日誌 1983項日部	REVIALARE1	无人遗守	2018	east	2021-05-27 14:53:52	2		0
Shigh	ddod	III NBARA	无人遭守	10,5535	2208	2021-05-25 09:05 16	(2)	8	
565.62		₩ 78072millios6nt	无人值中	0.002	ERE	2021-05-13 17:21:54	2	(8)	0
		E PROBER	无人遗变	23821	0.856	2021-00-24 11:27:30		$(\overline{\alpha})$	
		E ellastanta.	現人還守	HINDLAN	Cars.	2021-05-13 16:40.04	2	(1)	0
		E KEt	无人编守	RPAR28	2,005	2821-05-07 10:14:34	(\hat{z})	(8)	
		🗏 165m	无人道中	2118	east	2021-05-29 10:10:24	2	0	
		河 31 张政道				1 1 2 3	1 4	0	ang.

图 35

机器人服务化

机器人服务化,是 HiBot-RPA 产品优秀的扩展能力的体现。通过 Commander 管理平台对机器人的管理和设置,支持第三方平台调用管 理平台上的机器人。

机器人服务化模块主要包括应用授权和机器人授权两部分。如图 36.

KBOD					ARMINEL O METO	9	/89: 4	nachang
20 0 87000 0	2 0800 E134.00							
中和最大服务化	8.020	AppKey	AppSecret	Billon			1815	
th Relation	extent	hd0d0d0a7150400c0270ab0071461a0e	0a205e3ad7b04005cd0217b64dc4343			(\hat{n})		0
0 8518	RIGER-wet	6390#1500#856eftbbc25c745abt275e8	ctb552c143a340c38c704ec07079e6e6			e.	8	â
o 1969	和成立用升级	#844551637044465705c056x7711100	3568749c8a774L2c81483soo68530d2d	Http://127.0.0.1			(8)	(0)
	nz.	bib6579269964411ba9a5955b3874d9f9	1alcd55556ca4812a2dc5430023be81	201		z,	8	0
B 1841529	ethol	ecc013bcebba40008aadfeBca436a76c	40/015363x2547bad04+65/bb86v84	faditio		(\mathbf{z})	(8)	0
o smen	tu	87c00c54atja49x8x27Caf298715859a	005abbellalltd40e5a5c175tz/kee4z9e2d	ang .		2		0
	109	e442eb505a294ea5a3b3ba20554b13890	1a779758753466c8146388885a5a100	. 119		(\mathbf{z})	(8)	0
	1234	ab5ccc4d8b914236885c48c3de1cax82	Sed8c481e0794cd5aebd541578164107	1214		2	8	
	both	000426550x724073048x80x3664x6250d	43aa31509330415565641959565633	1act555		(\mathbf{z})		0
	Test	15c0ebc885544119872871a048720e5d	6242873570864bd99bdf8bd67ab37a4	5		e.		
	共12条规握				1 2		na.	

图 36

应用授权

应用授权,是管理平台提供给第三方平台所要调用的应用,我们 可以把应用授权看作是一个"容器"。管理平台将机器人"打包"后 放入"容器",然后提供给第三方平台使用。

应用授权列表:管理平台所有的应用授权明细,包括应用名称、
 AppKey、AppSecret、回调 Url 等信息,如图 37.

- 31 -

BOD					62958A 0 389-0	Re:	machan
0 855 • 986959							
A REATE		Ander	Ann Sarrat	SURV		10	
■ 引蔵人服务化	Total States	6404849a7%649ecb27dab671401w8d	0x205ebxx(7):041005dx0277b64dx4340	- Contraction of the Contraction	(ž	(0)	(0)
- 60 M	RECENTest	0390e1000e534e8b8d29c745abt270e6	cb/52/c143a340c38c704ec0*779e6e6		ž.		
\$N/FM	RIZEROR	c65445518375445405700c056a7111100	356x7d0cfin77402x80403aa864530423	Http://127.0.0.1	4	(0)	0
任务管理	RE	1595570269664115894565-0539744999	1afcd55506ca4012a20cf5d30023be81	BLC.	i.		0
MARKED .	atlot	eec#732cabbs#80098sadteEds#31676d	400566cc1x25475a894e665ax8a65t24	fadidae	(L	(8)	0
NR.02	30	157c00d54a5a48x8b270at258715899a	055at5e5a58540e5a5417955ae489e28	-	2		(0)
		c442eo638s284ex5e486ste654b13899	1a77075#703408c81483#888a8a193	399	(å	(8)	(0)
	1234	ab5cccddllo9142362b5c40c3de1cabll2	9ed9c401ef794cc5eebd5415761641f7	1254	ž.		
	Sectil	040425550e72+0538dsdsx3664e528d	43as2160630411fa3de1661146633	teci555	(A	(8)	0
	test	10c0xbdIII5584819692971a04872dx64	624287b570854bd956#ttlc3d7ab37e4	5	4		
	共 12 9453				× 1 2 >	era:	1 П
			图 37				

新建授权:创建"容器",即第三方平台调用的机器人应用。如图
 38.包括应用名称,回调 ur1、授权时间。

Kee							
0 68	PERM BURNER						
	O Mater						
A BRADE	100.00	新建市市接收		2		1815	
16 新闻管理	ndest	· ±160		0442350			
6 (0HB	RELEVAN	DB-4			14		
a 8678	RECEIPED	· MOTOR In Association		Amp: 1127 0.0.1			
CONTRACT	RE	and a provide		204			
B Brille	adal		R06 (87	fattos	(4	(a) (a	
o mean	in a state of the	167 vinds Auda Alexan 21 Dec 200 7 150 Min	Winasterbalt/Martal.cl/Titline-Wine28	144			
	m	2442x84004a383exte %dx8554b13030	18772/04713408c81403080dc5a120		2	2 (0) (P	
	1234	aptecentiza 1423506640cibe transiz	8459243146794cc5540c541575134107	1234			
	and the	809/20104s12/07/Mandar200/06/29/	43643 5000384 (56406) (5455-5553)	Aug 195	1	6 (e) (e	
	set .	Action of Think 1988 217 16 Add 73 (so Ref.	KTXTER-10-17786-40-4766-4881-015740-5764				
	二 12 8 5 5					-	π

图 38

应用名称: 自定义输入授权应用的名称;

回调 url:将调用后机器人运行的结果反馈到指定 url; 授权时间:由管理平台设置,提供授权应用被调用的截至时间。

- 编辑授权: 与新建授权内容一致,支持应用名称、回调 ur1、授权时间的编辑。
- 删除授权:删除当前应用授权,且不能恢复。

● 重新生成 AppSecret: 将当前的应用授权的调用密钥重新生成。

机器人授权

已经成功创建的应用授权,会显示在机器人授权模块的左侧列表,选择一个应用授权,通过添加授权机器人,可以实现为应用授权添加一个或多个机器人。如图 39.

注意:需要在"机器人管理"模块中,先将机器人勾选"机器人服 务化"选项。

0 0.02 2.0202 0.0002	80 madang	01000	-ARMINA A										Bot	R
Image: Control Contro Control Contete Control Control Control Control Control Control C											a seed answer	1		0
L GALATIZ Maxed/GALA														
No.00000 No.000000 No.0000000 No.0000000000000 No.000000000000000000000000000000000000						8			10×F	15.117	O KANNARA (II)	ALL:		4
Norm Norm <th< th=""><th></th><th></th><th>-</th><th>BANG</th><th>WORKER</th><th></th><th></th><th></th><th></th><th></th><th></th><th>9946</th><th>a 机蒜人</th><th>- 4</th></th<>			-	BANG	WORKER							9946	a 机蒜人	- 4
L Rademan Rade							worker页型	激活状态	我称		motest	1		- 10
0 FX21 Ret with with with CDE2 Ret with with CDE2 Ret with with with with with with with wit		105.49 (0)		*#4	353.844		元人還守	0.803	附后界数据例/1		Rat28 was (2)			ø
V 601392 Mart W Mart W 1/1% 0 DMA A.MP N 1443 797 10.00000000000000000000000000000000000	n i n	185 🖬 185 - 1					无人道令	ERH	影式 争 称开始2	1.1	91.c			ó
Hold MV Exceleta Exceleta Aule Babyeth Nali Pat Exceleta Auley Babyeth Nali Pat Exceleta Auley Babyeth Nali Exceleta Auley Babyeth Exceleta Exceleta Exceleta							无人癖中	ERS	17FE		artar W			U
B B B b B B B B A A A b B C B B B A A A c B C B B A A A c B C B A A A c B C B A A A c A C B A A A c A C B A A A c A C B A A A							无人遵守	Eas	RICEDER		1714 1214			
Not PR Ext A.dep Not Max A.dep						_					wett			. 8
model isout clificit ALAIP - Richlight ALLS Data ALAIP - Hist Data RLAIP							死人勝守	已激励	#32		wat			e
RECRIPTION LS Date R.C.BPP REC Date R.C.BPP VEC Date R.C.BPP 1 HALANZ Date R.C.BPP							光入鑽守	0.80	ictent		anden ander			
Bit Ext F.Aller NEC Ext K.Aller 1 High Abst Ext K.Aller							无人遵守	0.808	80008918115					
- KEC Ext K-Ally - KEALSE Ext K-Ally							无人間守	Ema	RE					
- raute Ben Autor							无人間守	Exce	NEC.					
							形人値で	East	后裸人的这	1.0				
共11 元2 3 4 5 1 2 3 4 5 1 元						AD2 1 2	1 1 2 5		9.42.9	H 14 1		_		
3.2						15.00								

图 39

● 删除机器人:删除应用授权下,指定的机器人。

数据管理

数据管理,包含环境管理,参数管理,队列管理三个子菜单,用 于管理 RPA 自动化流程中需要动态存储与传递的数据。

环境管理

在创建机器人任务或机器人计划时,机器人所运行的环境需要支持流程的运行。很多时候,我们并不需要指定特定的 Worker 去执行 流程,只要某个 Worker 具备流程执行的全部环境要求,那么我们就 可以选择这个 Worker 来执行流程。因此,我们可以创建一个环境,并匹配到相关 Worker 上。这样我们除了指定 Worker 执行流程,还可 以通过选择环境,来执行流程。

环境列表:平台所有环境的列表信息。一个环境的基础信息比较简单,只包括环境的名称和环境备注,如图 40.这是因为,每一个环境下,都包含相关的配置。环境只需要提供名称,以及清晰的说明——该环境下都包含哪些配置,支持我们明确选择想要的环境即可,至于环境下如何进行配置,下文会讲到。

ĸ	Bot			asental o adda	/B ^{PI} : maching v
•	533	● 环境 ■ 争致 单 队列			
۰	910-20239	0 8254			
4	Rail/1098	28	81		81
۰	机器入服务化	Gertha	and the second se		20
th	ROMENTED IN CONTRACTOR				0.0
۵	1011 8	14.00 mg	1380.091Z		2 B
۰	847 8	DERGA	已全级位具即要		(E) (B)
۳	(E9)(#2)(#	INVERSION	240		2 (0)
•	11-2012/05	107.00	16802538		2 (8)
-	similar.	350.9	2204		2.10
•	KGEN	a constant	al com		(a) (b)
		建于药槽	a ≑≣ n		A (B)
		12/12/21/23g	NH10231698		2 (0)
		145738	5(8)61		2 8
		重示目镜	建三位用		2 (8)
				(1 2)	1 Kit 1

 新建环境:创建一个新的环境,包括环境命名、环境备注说明。
 注意:环境的命名建议要有明确性和代表性,环境的备注要将该
 环境下的配置进行详细的说明。只有这样,我们在选择环境时, 才会有明确及准确的目标,否则,一旦环境选择出现问题,流程
 执行势必会受到影响,甚至出现异常。如图 41.

R	Bot								
۰		0 H 8 P 8 9	● \$1.71						
		ORDAN	-						
#6		88	新建环境		•				en:
	0.23.4.50.948	and a second sec							
th	飲得管理	-	、环境名称	589	IND-SH				
0		品牌和	- 黄注	83	30%A)				
6		2-060R							2
		mathew						2	
		NSTIC							0
•		-			Rin Ret				
۲		a rung			1000 C				
		3.7574			8-574			12	<u>()</u>
		特性的印度			1677.128				(1)
		intropy			888			a de	0
		国行标 机			2029			2	
						3	1 2 2	842	¥. П

图 41

- 环境编辑:修改环境的名称及环境的备注。
- 环境删除:删除所选环境,且不能恢复。

参数管理

参数管理,用于配置和管理 HiBot Designer 和 HiBot Worker 运行时可设置或获取的参数,如图 42.

KBOD				ADMEAL A RENDA	RPh: macking +
0 408.	· 다유 · 마유 · 바지카				
 NEF/29E 	0 8-22 8-22			Entit	× 088
	80	=1			190
山、数据管理	-				(2) (8)
C SHR	fest(2)	○ 本	Sect		a (a)
6 R.F.2	centr2	代成			(z) (z)
U (1988)	Secti21	25	hel		(2) (8)
바와단키	87	充 位	#157		(2) (0)
B 560%38					
ф жисала				(K) 🚺 2	都庄 1 西

图 41

参数管理列表:每一个参数的属性信息,包括:参数名称、参数
 类型、参数备注,如图 42.

ĸ	Bot				OF THE C ASTRON	Æ₽: macheng ×
•	88	♦ # 10 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0				
۰	1051010	9 BILE 2			weeling	~ 0##
4	机器人管理	80	82	6 12		an .
٠	STRUCTURE STATE	RE	118			(ž) (t)
th		Sect23	文本	test		2 8
	8,78	caenQ	*4			2 (2)
	0.99888	ber021	P.0			
	11 89(59)					
•	90122	87	N-31	43		(2) (8)
۰	xinuz				21 1	612 1 B

图 42

- 新建参数:
 - 1) 输入参数名称;
 - 2) 填写参数备注;

3)选择参数类型:管理平台提供了4种参数类型,分别是文本(支持 JSON 语句)、数值、布尔、凭据,如图 43.

K	Bot						ADMERA O HERO	1879) maching ~
o		054 0 FK	* 1.75					
۰								-
ă.			的建作校			8		C.C.M.
		E.P.	8250		97			git:
th	avera a	RE		[6 0
0	2112	Het123		24 0				8 . 8
		serial	服于纵情	X 4	a	1941		2 (2)
		aut lite		Rola				10.00
				-601	10.02			
		89		200				2 (8)
0								
				白斑如群鄉				#H 1 1
						22 C		
						836 (877		

图 43

4)添加环境,所添加的环境就是在上个模块——"环境管理"模块中创建的环境,支持添加多个环境。如图 44,图 45.

K	Bot				
0		0 H 1 0 P 12	# 5,51		
		CO MERCE			-
2				•	
۰	ELECTION OF THE	22	医核耳结 和的环境 ~		
th	和田繁建	and the second se			
		ATTACAS -			(S. 1).
2	101718	19602			(6) (8)
-		1ex021		82:4 8277	2 0
		和許			4. 8.
			uatore		1 1 RG 1 R
				608 din	

图 44

R	Bot						ADMIA O MONO	(1992) maching
0		0 IR 8 0 PR	* 1.31					
4		a baten Sin	的建步数			8		9.2.F
6		Bit.	9304 #3	· 文本 : · · ·	#1);			a a a
٥ ٣		and a	推行知識	Bara 12/7-1	di 1 Settation	80 53		2 (8)
		**		REAR	2 WELSON	66 59		(a) (a)
•				交持 0850年	子"JSON"信句,支持漆加多个环境			NE 1 Z
						765A 827		

图 45

● 与 Designer 功能关联的使用说明:

1) 通过 HiBot Designer 可以设置参数的值;

2) 通过 HiBot Designer 可以读取参数的值并赋值给指定变量;

3) HiBot Designer 在流程研发过程中,如果使用了"设置参数" 或"获取参数"命令, Worker 在执行流程时,将遵循 Designer 的 设置。

队列管理

目前队列管理模块相关功能在 Commander 管理平台中还未正式投入使用。故暂时不做介绍,等相关功能完善及平台升级后,根据需要会进行使用说明的补充。

设计器

设计器模块,主要用于查看和管理当前用户管辖范围内的 HiBot Designer 的用户信息,了解 HiBot Designer 最近连接 Commander 的用户及其登录时间和 IP 地址等,如图 46.

ĸ	Bot								6 ENTE	A 0 38840	MP ¹ : maching ~
۰	672						WARSHI	- Martin		Albeigner2018	0 888
٠	NORMAL STREET			2.0		2000220		Tana			_
4	机器人管理		ЩР	89(1	Designed Hit	Orsgser名样	NAR	FURIS	最新生活	IP地址	
٠	UBAR S		hand engyle	10461445	演示环境	hanchengylm	hathata	DF799AC3D41489316A6D	2021-07-05 10:00	192, 168, 162, 162	(ž.)
th.	888878	×	100	55603465	1057-082	100	9.90	CCA4064AE169E6120A00	2021-07-06-09:39	192.168.162.106	2
Ó	191198	*	macherg	(GADALIS)		macheng	DESKTOP-QRESLDT	0585451D456473546430	2025-07-06-09-10	192 168 162 121	(A)
<u></u>	時行器	÷	zhaoli	Same	iq1738	ztiaeli designor	LAPTOP OL 10KD6P	30C87D63E10806386AD1	2021 07 02 18 27	102 168 162 106	(4)
	HANE?	Ŧ	ludiargie	15409410	1057.00	Ivdanje	ierc	\$7C5A3494E12E7793AD0	2021-00-30 14:31	192 166 162 136	(4)
	MITICR.	~	pierdexing	252		pandenting	DeHargaÁthGrass	200*CEFD9*F784*90ACE	2021-09-22 13:32	192, 168, 162, 179	2
۰	RAGO 22										
		\$	lutron	KEREKUP		Bullevin .	DESKTOP-PERIOSPS	C5A24E080A5De0076AFF	2025-08-11.09/24	192 168 192.31	<i>a</i>
		+	Kudolm	1988/122		ludele	LDL pc	DF796AC3C839E94C9A82	2021-06-08 10:33	192, 168, 162, 111	(2)
		Ŧ	rpate/101	15458412		rpetwor01	LAPTOP-1LT3EBNV	831AD03A6C7317638A8D	2021-00-00-09-56	192 108 102 05	1
		共 59	先政策						(1 2 3	4 5 5 >	前任 1 页
		1									



设计器列表:展示 HiBot Designer 用户的信息及关联的Commander 用户信息。包括:设计器Designer 连接状态(已连接/未连接)、Commander 用户名称、Commander 用户部门、设计器Designer 环境名称、设计器Designer 名称、设计器Designer 运行终端的机器名、设计器Designer 运行终端的机器码、设计器Designer 的最后一次登录时间、设计器Designer 最后一次登录时间、设计器Designer 最后一次登录时间、设计器Designer 最后一次登录时的IP地址。如图 47.

0	43 2 .						MU5983913	* 16457773		lindgewick)	0 89
•	(1)時代で見		RP.	80	Designer848	Designer887	6.88	6.845	-	FP3852	
	ITELA INTO:	÷.	Tumbergyin	RHERT	#75F.#	hanchengyin	hardvatha	DF799AC3C41489330A8D	2021-07-06 19:30	192 164 192 192	(a
	DERET		ipe .	KRAR	10(217)102	194	944	CCA4084AE169E8120A0D	2021-07-06 09/39	192.168.962.998	2
1	12tt8		maching	Restore	3.074	nacherg	DESKTOP-GBESLDT	65E5451DA8A47354DA88	2021-07-06 09-10	162 168 167 121	(L
	1458		zhaol	KERFER	城环境	zhaol-oecigner	LAPTOP-6L16KD5P	23C87D63E1090635534D1	2021-07-02 14:27	192.168.162.108	ć.
	1120112	Ŷ	Ndenje	READENSEE.	No.2	Indatjie	16-PC	87C0A3094C1207F50AED	2021-06-30 14:31	102.168.162.138	(4
	-	÷	pandecing	8.95		pandolog	DeHarguĂ*-Nazhi	2107CEFDETF754790ACE	2021-00-22 15:32	192.164.162.179	a.
>	NIGO T	Ŧ	chenyang	REFERENCE		Cheminang	LAPTOP-905MP71D	0525E758224414656A89	2021-08-17 12:52	192 158 152 148	e.
		¢	Sulmin	Restor		lutmin	DESKTOP-PBR05P5	C54248080450609704FF	2021-06-11 09:24	182 168 162 31	4
		÷	Sudwin.	NEW WELL		Rudetn	LOL-pc	DFT99AC3C939E94c0482	2021-06-08 10:33	192.164.162.111	(ž.
		÷	rpatest01	röntnier.		rpateo101	LAPTOP-1L73C9NV	831A063A6C7317536A60	2021-00-06 09:56	192,108,962,05	4
		共 59	各政府						1 2 2	4 5 5 5	MIE 1 3

● 编辑设计器: 修改设计器 Designer 名称和设计器 Designer 所配

置的环境,如图48.

R	Bot											
0												9 £8
à			MA.	9848Designer					🚫 81.18		IFIELD	
		*	hatching/il						29,25-0	1-05 10 09	192 148 142 142	0
16	DEVE		-	* Designer 名称	hancheogyin				21001-0	7-00 20120	112 168 162 160	
\$	9H8	-	mattorg	* Designer 环境	建分环境				2101-0	17-08 19 18	160 168 160 121	
•		2	anant.		(Designer00円十円77月20年出, 18 52冊)	(1868年1779年3月			2928-0	7-02342*	102.358.562.106	Ł
		-	Indianje						1915	0-30 34 31	102 168 162 136	4
		2	padeory.					联网	1923-0	6 22 15 32	192,198,192,179	
			chimang	SALE .		chemang	LAFTOF-REMPTD	05258.759224414858409	2021-3	6 17 16 52	012 358 162 346	
				Wantste		Name of Contract o	DESKTOP PROSPS			6-11 10-24		
			lunit.	Galla		Barbara .	(mar)	CHITELAN SCONE CHITELES	2021.3		107 108 107 111	
				and a second								
		A 55	A115							1 2 3	4 5 4 2	RG 1 2

图 48

执行器

执行器,包括人机交互、无人值守两个模块,主要用于对执行器 Worker 的管理。

人机交互

人机交互,用于查看与管理当前用户管辖范围内的"人机交互-浮动授权"类型的 Worker 的相关信息。

人机交互 Worker 列表: Worker 连接状态(未连接/已连接)、包括
 Worker 名称、对应 Commander 用户、所在部门、Worker 版本号、
 Worker 环境、人机交互 Worker 机器名称、人机交互 Worker 机器
 码、Worker 最后登录时间、Worker 最后登录 IP 地址,如图 49.

KBOE								ADMINAL	0 8810	RP	: macherg -
0 58	四人机交面 四天人優多	÷									
💩 18573878						WARDY'S	· / 200774	~ 1.000	Watershit, I.S.		0.88
A 机器人管理	Wester S.D.	80	80	N 4 5	Marker (E)8	189	4.95	DICAS	ID IN A		
4.183人服用化					Total and		- Carlo				
d, exect	P Ininghai	liniighu	后期封持	2.0.18	105382	LAPTOP-T_T3E94V	831AD83A8C7317630A6D	2021-07-06 17:28	192,158,152,118	(#)	
Q 8318	😤 zhaol-vorkar	atrank	KARAIN	6.1.27	10718	LAPTOP-OL16KD5P	20C87D63E10996360AD1	2621-67-06 17:02	192 108 102 108	4	• •
▲ 外行器	🕆 natery	macheng	15363412	0.1.25		DESKTOP-GBESUDT	05654510A0A473540A89	2121-07-06 15-28	192,156,192,121		•
🖬 (19) 🖾 🖬	 NG071 	htty001	2350	6.1.26		NB01-000	6F0087928048502206488	2021-07-06 13:15	192 198 192 198	$\langle \hat{x} \rangle$	
 H269 H269 	🗢 kaschergyin	hanchangjin	Realize	62.0		hanhaba	DF1984C3D41459310A8D	2021-07-02-17-20	192 168 162 152	(4)	•
• SHOR	∳ ULse	ticdele	56043	02.0	建分环境	LDL pr	DIT100AC3C939E94C8A32	2021-08-38 17:06	102.168.162.111	4	
	🕆 irdanye	tvttarpe	101614-2	6.1.25	1457 M	idHC	87C8A3094E1201796ADD	2521-08-30 14:14	192 108 352 138	(2)	
	Crasses 🕈	service217	electore.	6.1.26		China-PC	DF196AC3E098F0340A11	2021-08-38 08:58	192 198 192 217	4	• •
	🗢 chenyong	chonying	后期补注	6.1.20		LAPTOP 995MP710	06250750224414656760	3021-08-23-00:27	132,108,152,148	$(\mathbf{\hat{a}})$	•
	🕈 BadFobol	chengcuowel	59843	6.1.20		SecRobot	F3A836AFEC28E29F0A03	2021-08-23 09.25	192,155,155,118	4	• •
	共 39 份数据								3 4 >		E 1 E

图 49

人机交互 Worker 编辑: 修改 Worker 名称及 Worker 环境,如图 50.

K	Bot													
		67	1125 07.40	÷										
				(2) Wilcoker									0	DR.
-			Worker 28							M ER N	PRM			
		7	integral	* Worker 名称 I	minghul				0.040	STATISTICS.	102 184 162 118	۲		
		2	stall activ	* Worker 环境 &	67.42				8.60×	2021-07-06 17:02	102-162 162 105	1	0	
6	#V70		maching						214 82 MM	2021 07-08 10:20	152 188 182 121	4	0	
			54/005	- magnet	AL801	1.121			ar was according to the	2023-07-68-12-15	187.188.182.151	2		
		2	handhergym	hendbergyler	#0868448	3.2.9		National Contraction	DF786AC3D41489318A8D	2621-07-02 (7.29	102 105 102 152	2	6	
-		2	LDL-94	- Middebet	MARNE	. 8.2.0	3.754 B	LDLpc	DERINACIONINIMONINI	2021-06-00 17:66	102.101.102.011	2	Ø.	
		7	velatie	Tellaria	1586347E	6.125	155.0	IN PC	87CEA3064E 1207790ADD	2021-06-30 14:14	102-161-162-131	1		
			HENEX212	service212	ADALTAL	6.125		Ches.PC	DE PRACTED AT A 11	2021-04-10-00-56	102 148 142 212			
		4	thereard	LT-angeng	SHARE	6.1.25		LAPTOR-BOSMETTO	IK256710224114035408	2021-04-23-04-27	102 582 162 142	4	8	
		2	Destruct	theogeneous	NEMINITE.	8,528		Deditated	FINADAM E CORCERTINDO	201109-02 00:28	102 148 162 118	2	5	
		H 39	981 9								3 4		a 1	1. () () () () () () () () () () () () ()



 远程查看/远程控制: Commander 管理平台向指定 Worker 终端发起的查看或者控制的请求。人机交互 Worker 终端接受请求后, Commander 平台用户可以访问 Worker 终端,并实现查看或者进行相关操作。如果 Worker 终端没有接受请求或者拒绝,则 Commander 平台用户无法访问 Worker 终端。如图 51,图 52.

							HiBot	8
₩ HiBot Worker	「作台					$ = - \times $ macheng	赵丽 申请查看您的屏幕	80
由 我的机器人	_		⊕ 本地机器人					
📑 机器人编组		版本测试流程 版本: 1.0.2 使用说明 >>		演算中、マ	2	▶ 开始执行		
 ☑ 运行记录 ♣ 扩展 	6	功能测试2_macheng 版本: 1.0.2 使用说明 >>		道道辞	2	▶ 开始执行		
		六点二五测试 版本: 10.1 使用说明 >>		油造样 >	2	▶ 开始执行		
		参数测试 版型: 100 使用说明 >>			2	▶ 开始执行		

图 51

	ŀ	🍸 正在分享屏幕 0:00:0	95 \rm 🛛 赵丽正在连接中 (结束分享		
₩ HiBot Worker	こ作台					eq - imes macheng
我的机器人			④ 本地材	几器人		
📑 机器人编组		版本测试流程 版本: 1.0.2 使用说明 >>			2 💼	▶ 开始执行
😼 运行记录	Ø	功能测试2_macheng 版本: 1.0.2 使用说明 >>			2	▶ 开始执行
	Ť	六点二五测试 版本: 1.0.1 使用说明 >>				▶ 开始执行
		参数测试 版本: 1.0.0 使用说明 >>			2 🟛	▶ 开始执行

注意:本部分内容不包含"人机交互-绑定机器"Worker,因其用于 离线运行,故无需连接 Commander 管理平台。

无人值守

无人值守,用于查看与管理当前用户管辖范围内的"无人值守-绑 定机器"和"无人值守-浮动授权"类型的 Worker 相关信息。

无人值守 Worker 列表: Worker 连接状态(未连接/已连接)、包括 Worker 名称、Worker 版本号、所在部门、Worker 环境、无人值守 Worker 机器名称、无人值守 Worker 机器码、Worker 最后登录 IP 地址,如图 52.

438	0.										
0072270		B I Woder				WARDO I	~	- MRAWORK	17. V.M.		0
机输入管理		20	164.8	8/1	16-10	6.82	#1365	IDMN			
机器人服务化											
	×.	D nacreng+	63.25	PORT-IT.	10/22/14	DESKIOP-GBEBLDI	03534310399473340489	192 168 192 121		2	8)
121H 28		C) 9:9/@-hibsi-002	6.1.26	1640.63f	企业编估算	hibol-012	FE3A35488C48502D0485	192 168 162 154		2	
执行器	÷	0 ±10.00 Million-001	5125	HEARSKLEE	(1) 自动的 (1)	hibel-001	BCFFR2427A215F386A20	192.168 162 142	10	2	(0)
任約管理		C 2120-Non-004	6.125	2:281	SERGE	nice-014	8040556874215F385489	192 168 162 147	1	1	0
11-23(2.9)		0.4	61.25	RPAIR	调环境	is PC	87C8A369461307F98A00	192 168 162 138	(1)	(2)	0
MARK	ę	Distri	6.1.26	1540.04 M	平市政府局	DESKTOP LIFLEM3P	E508CE3C7A215F385A2C	112 168 162 105		(2)	8
		C check f	6.2.0	10.0	ugiting.	LAPTOP GL19KOSP	26037063010106360AD1	192 166 162 196	1		(0)
	Ŷ	0 zheat-b	62.8	KANALAT	5dF8	LAPTOP-OL DROOP	28C87D63E10906386AD1	132 105 182 195			
	2	0 1997/0	2.9.18	etaux-ax.	明星道	LAPTON-HUTJERHV	831AD63A6C7317636A6D	192 165 162 167	۲		
	÷	O tulmin	6.1.25	IDR/HR	程作为环境	DESKTOP-PERGIPS	CSA248880A5083378AFF	102,168,162,31	6	2	
	zh 40	Sec.						1 2 3 4	5)		10 E

新建 Worker:点击"新建 Worker"按钮,新建一个无人值守
 Worker——自定义输入新建 Worker 的名称,选择授权类型(无人值守-绑定机器/无人值守-浮动授权),选择所属部门,选择运行环境,如图 53.

K	Bot								econtrative in a last		18	Pt: ma	anien) -
0		国 人机攻百	老无人成中										
۰		© RENoted										Ta	152
46			新建Worl	kor				8	Contract of Contract of Contract				
		848	· 10:04	er SB	Worker Still				ar and				
ilit		😌 . 🗅 bide	or a					3543.499	192 936 962 121				
0		· 0.298	Actual - 002	00×11	无人值夺哪生抗器			CORDANS	182 148 162 154	A			
0	执行器	· 0 228	ning-001	C1983813	AU644573	*		Families	182 188 182 142	(8)	£		
		Y 0.22%	Nool-004 * Vices	ter SSIR	请往担任难			F303405	192 166 162 147			1	
		A Re						R.H #2	162,756,762,728				
		17 O MI						AA-300A2O	192 110 192 100			.0	
		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1/ 84R		410	10798	LAPTOP OL 1903P	20C47D63E109053004D1	132,198,162,160		4	8	
		· 2 (1.000)	620		STRATE	Realing	LAPTOP-QLEIXD3P	Secarpose rosessekor	132 198 142 100		e.		
		P 0.613	28.91		FilthHz	10710	LAPTOP-RETREAMY	ETIMODALCT317330448	182 198 192 197		4	-	
		T O halman	8.125		Sature	MALE R	DESIGN-READERS	C\$42468654204076477	102 100 102 31		e		
		H 49 9659						1	1 2 3 /4	5 : 2		ett.	1 1

图 53

- 编辑 Worker: 与新建 Worker 属性一致,可以编辑、修改 Worker
 名称、授权类型、所属部门、运行环境。
- 获取密钥:根据所选无人值守 Worker 的授权类型,获取响应的密钥。用于无人值守 Worker 登录时进行校验,如图 54,图 55.







● 删除 Worker:将指定的无人值守 Worker 删除。

注意: 仅支持删除类型为"无人值守-浮动授权"的 Worker。

任务管理

任务管理,主要用于创建和管理由"无人值守"Worker负责运行的任务,也可以查看人机交互-浮动授权Worker的任务运行结果。

任务管理模块的构成,主要包括:任务列表信息展示及再次执行、 查看录屏等每条任务记录的相关操作,无人值守 Worker 任务的创建 等构成,如图 56.每一条 RPA 机器人的实时任务、定时计划,在运行 结束后,结果都会记录在任务列表中。

ĸ	Bot									ACMUR	. 03		18	≏: max	cheng ~
0 •	833. 4867859) MR 458	wall857	*) (#493.00A		S-Weber v		新闻语言				a	直 间	
4	们最大管理		89	41.81.A.	Worker	me	THENH	wa			IS (710 B	84			
	ILBANKI (15	T20210707162563655965	建一副成的基本开展122	zhaol worker	zheol	2621-67-07 13:42	EIPL			成功	at.			0
th	RRE		E 120210707162503055059	D 用试作题入疗规122	shad-worke	atorial	2021-07-07 13.42	EMPLE			1573	±**			
0	R118	5	120210/0/162953556887	10000	zhaole worker	27(80)	2521-67-07 13:41	Det			9.95	2/*			
٥	B/728		. 120210/0/16256364/191	1 877	2haok-worker	zhioi	2021-02-07 13:41	ENRIC			1217	-			
Ø	任務管理		-	and the first the s				Der.				-			
•	11:335599		12021070716256210709	BIOFOIL A	R0/001	NCr001	2021-07-07 07:35	E340			aut.	31-			8
•	原作记录	- 3	T2071070616255509-960	0 #07	zhaol-worker	zhaoli	2(21-62-08-13-55	ERRIE			10.01	874			
•	sinio <u>m</u>	2	T2021070614265405/669	H 自治学习机器人	bcy001	8cy001	2021-07-06 13:15	包停止			総功	2/*		D)	0
		ь	T20218705182547318729	1 自治学习机器人	Rsy301	Nov001	2621-67-05 58:19	EI##			#2:	$\pm l^{m}$			P
		2	T20213702162520758019	a asso	hcy901	hc)(001	2121-67-02 14:33	CHAT			12.22	±7*			
			T20210702162510702314	a RERIC	hanchengrin	tanchengym	2621-67-02 08.83	CH911			15.77	3/*			
		共 31	47 年期第						1 2 3	4 5	6	- m	>	66E	1 2

图 56

任务列表

任务列表中展示了 RPA 机器人的运行记录,包括任务详细信息, 机器人编号,机器人名称,执行任务的 Worker 名称,Worker 用户名称,任务的创建时间,任务的状态,任务的运行结果,任务的模式, 任务再次执行、录屏操作,日志详情等。下面对任务列表中的关键属 性进行说明。

任务详细信息:每一条任务记录,都可以点击后下拉展示详细信
 息以及任务执行的过程记录,如图 57.

2. 0000	0 \$12450 (d)	6/925/3	* #166538A		SERVictor v	居有线点			0	ï
四人的现	89	FUBA	Worker	MO.	SHEEN	WD	80	NAR BUC		
SHRIBAR	T202107073625636559057	R1425148, A.9162 122	zhaoliwołost	21608	2021-07-07-12-42	E94	127	RL RL		
81238 ++23	記録人内容 別述和職人内容 Visiker Thankworker	前22 单司	出后下拉展示		等待部署用户起限创建任4 2021-07-47 13-42-39	5,准备开始即要到Worker协行				
68 497	10年時 1.0.6 新会計11 第日時時1支				已停止任务已停止求态为 2021-07-47 13 42-48	auccess.				
106.00	95(237.0) (028910) 2021-07-07 10.	42.36								
992 P	Haperral 2021-07-07 13	42.39								
1992 Ar	Hemeripei 2021-07-07 13/ Internetipei 2021-07-07 13/ Internetipei 2021-07-07 13/ Internetipei 2021-07-07 13/	42-39 42-46								
ner Røz	Humerini, 2021-07-07 13: 021402109 2021-07-07 13: 021402109 2021-07-07 13: 021403109 2021-07-07 13: 021403100 2021-07-07 13: 0214000 2021-07-07 14: 0214000 2021-07-07-07-07-07-07-07-07-07-07-07-07-07-	42:39 42:48 Buttl&A.7HE122	zhadivonar	znadi	2021-07-07 13 40	Des) ±"		
n:22 602	Histoffini 2021-07-07-13. 025893149 2021-07-07-13. 0257913X 989 F T201107071825636036040 D C T201107071825636036040	42 39 42 46 RottilikArtilik 122 1070ki/kil	chadi-wolne 25409-voltor	21608 21608	2021-07-07 13-02 2021-07-07 13-01	094. 596	#2 **	1 ±" 1 ±"		
1128 Aðz	Himidipiii 2021-07-07 13. IDHIBIDIII 2021-07-07 13. IDHIBIDIII 2021-07-07 13. IDHIBIDIII 989 IDHIBIDIII 989 IDUDINOTALSCENSIONO IDUDINOTALSCENSIONO IDHIBIDIIII IDUDINOTALSCENSIONO IDHIBIDIIIII IDUDINOTALSCENSIONO IDHIBIDIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIII	42:39 42:46 Rott188A/16/122 30/80/82 80/6	chash-water zhash-water zhash-water zhash-water	chest 2160 2166	2014-07-11-0 2014-07-11-01 2011-07-07-11-01	094 096 896	#2 2,1	2 ±" 2 ±"		
N22 A&Z	HIMPSTRIL 2021-07-07 13: REMERING 2021-07-07 13: REFERENCE 967 REFERENCE 967 REFERENCE 967 REFERENCE 967 REFERENCE 967 REFERENCE 967	42:39 42:40 8005188A/160/22 30388888 805 805 805 805	zhadivasher zhadivasher zhadivasher hoj01	2168 2168 2168 2168	2011-07-07 13-02 2007-07-07 13-07 2007-07-07 13-07 2007-07-07 13-07 2007-07-07 09-26	Dire. Birt Birt Dire.	#2 88 #2	5 ±" 1 ±" 1 ±"		
ner Aðr	PHINE PIN 2021-07 13. COURTER (I) 2021-07 47 13. COURTER (I) 2021-07 47 13. COURTER (I) 2021-07 13. COURTER (I) 997 A TAXA USER (INCOMENDATION) A COURTER (INCOMENDATION) A COURTER (INCOMENDATION) A COURTER (INCOMENDATION) B COURTER (INCOMENDATION) B COURTER (INCOMENDATION) B COURTER (INCOMENDATION) B COURTER (INCOMENDATION)	42:29 42:48 80:05186.0708.122 80:080900 80:09 80:000 80:00 8	dadiraalar 25aliraalar 3baliraalar No501 25aliraalar	zuol zuol zuol hojoti zuol	2011-01-07 13-02 2017-01-07 13-02 2017-01-07 13-07 2017-01-07 10-05 2017-07-09 26 2017-07-09 12 20	D911 0912 0912 0912 0911	42 55 62 42	2 ±** 2 ±** 2 ±** 2 ±** 3 ±**		

- 任务编号:任务记录的 ID,具有唯一识别性。
- 机器人:执行任务的机器人名称。
- Worker: 执行任务 Worker 的名称。
- 用户: 创建任务的用户名称。
- 创建时间:任务的创建时间。
- 状态:任务的状态分为三种,分别是:运行中,待部署,已停止。
 运行中——当前任务正在运行中;

待部署——任务选择了自动分配 Worker 模式,并指定了环境。当前没有符合条件的在线的 Worker。

注意 1: 还有一种情况,在创建计划任务时("计划任务"会在下 文中讲到),选择了离线状态的 Worker,或 Worker 在计划开始时离 线,这条计划任务的状态也会被记为"待部署"状态。

注意 2: 创建任务时不允许选择离线 Worker; 创建计划,可以选择离线状态 Worker。

已停止——任务已经运行结束,任务成功为绿色,任务失败为红色,任务取消或中止为灰色。

 运行结果:运行结果分为四种,分别是:成功、失败、用户中止、 取消。

成功——任务运行成功;

失败——任务运行出现异常造成失败;

用户中止——在任务运行过程中,主动中止任务的运行;

取消——任务还没有部署或开始时,取消任务(一般用于计划任 务中)。

● 模式:任务模式分为"生产"和"调试"。

生产模式:任务默认为生产模式,在生产模式下运行的任务,运行结果为生产数据,全部数据都被纳入计算、统计以及相关展示。

调试模式:调试模式主要应用于任务/流程的测试。新开发的 RPA 机器人在执行任务前,一般要经过测试,而测试异常产生的数据,往 往会影响生产数据。而如果此时开启调试模式,流程测试的数据则不 会被统计、计算以及展示。验证流程可用性的同时,又不会对生产数 据造成污染。

新建任务

点击"新建任务"按钮,开启创建任务的步骤,此处创建的任务, 均为"无人值守"模式。

1) 选择机器人: 在机器人列表中, 选择所需要的机器人;

2)选择 Worker:选择执行此条任务的 Worker。Commander 管理平台提供了两种选择 Worker 的方式,分别为指定 Worker 和自动分配。

指定 Worker——顾名思义,在 Worker 列表中,自主选择一个或 多个 Worker,只能选择在线状态下的 Worker。

自动分配——只需要选择环境和 Worker 数量,系统自动将任务分配给符合环境条件的 Worker。

3)执行方式:执行方式分为立即执行和排队执行。

立即执行——根据当前选择的机器人和 Worker, 立即执行任务。

排队执行——当前选择的Worker或自动分配的Worker被占用时, 自动进行排队,以队列方式执行任务。

此外, Commander 管理平台还提供了任务的录屏和调试功能, 可以 根据实际应用情况及要求进行选择。

快捷功能

Commander 管理平台还提供了 3 项快捷功能,分别为:任务的再次执行、查看录屏、日志详情。

● 再次执行:将已经执行完成的任务,再次执行。在 Commander 管

- 49 -

理平台,再次执行功能仅适用于"无人值守"模式。

查看录屏:如果创建任务时选择了录屏功能,则可以进行录屏回放。同样,在 Commander 管理平台,录屏回放功能仅适用于"无人值守"模式,录屏信息存存储在云端数据库。而"人机交互"模式下执行的任务,录屏存放在 Worker 所在终端本地。如图 58.

R	Bot											
0			bites (
			14				6	•	SECTO	度 機式		
			1202100311425017999011		2				9.8	2*		
th		1.1	17202136301625017949999	. 4	J				400	37		
٥		10.0	Tour tournarsones of the	- 😌 🐰	Ø				42	- 10		
6	5.68		124210404142044112220	1 2 2	×			+	10	27	ē	
0	社会管理	1.1	T T DEL 1983/11425/0143*123*						-	22		
			E T202 100001623014775340						100	47		
٠		16.1	17887198381625014767772							197		
			120110001625014441530	-						84		
			73071900162501489964							82		
			10011000142501-000814	► ¥Q 0	e1 / 0.08		11	8		84		
		≓ 3167 §	819A					< 1 2		- 397	 685 L	2

图 58

日志详情:查看每一条任务运行的日志详情,并支持根据日期范围进行选择查看,如图 59.



图 59

日志详情的时间范围选择方式为,鼠标左键单击开始日期,然后 移动鼠标至截至日期后,单击鼠标左键即可,如图 60.



图 60

计划任务

计划任务模块,是任务功能的完善和扩展。HiBot RPA 产品不仅支 持实时任务的执行,同样支持计划任务的执行——让已配置好的任务, 在我们需要或希望的时间点去执行。

计划任务的创建与任务管理模块中任务的创建较为相似,只是多 出了"预置"的功能,在计划任务模块创建的计划任务,在指定时间 或周期完成任务后,最终的任务结果信息将统一在任务管理模块列表 页中进行展示。

计划列表

计划列表中展示了 RPA 机器人的计划任务信息,包括执行计划任务的机器人的名称、计划说明、计划开启状态、计划开始时间、计划 过期时间、计划下次执行的时间、计划部署在 Worker 上的数量等。 下面对计划列表中的关键属性进行说明。如图 61.

KBOD	14				650	FLEA. 0 18/8000	HDF	a: mach	eng ~
0 82 • 95777	O MILHU			100,000	i •	现的信息人		0.8	50
V 8181 V 1616	Ral A	1+90289	FREA	Atten	1000miR	TATAFARA	Worker22		
I URA RESSE	199.85	粮关款行		2021-07-00 10:00:00		2021-07-08 18:00:00	10820		8
d, BREE	ILERAZ.	MF3NG		2021-07-08 17:05 55		2121-67-08 17:30:00	10830	4	0
O 123438	nst	Redarf		2921-06-11 15:59:00			1(18)		0
0 9.620 10 66922	•####-17####	1973vi7		2821-06-11 15:56:00		2621-06-11 15:57:00	100RD	a	8
 计划任务 	194	12.9.8.17		2021-06-11 15:48:03		2621-00-12 15:40:00	1(1916)	e.	8
850% a	104	線天肌行		2821-36-11 15:24:00		2121-06-12 15 22:00	16948	(Å)	8
• #MR2	Ideat	setsa		2121-36-11 15:45:00		2021-05-12 15:40.00	1(28)	(4)	0
	#40.816-1177-3158	Roman Contraction (Contraction)		2421-00-11 15:07:00			10820	2	8
	REE	单//30//		2821-95-11 14:34:00	22		108020	æ	8
	12PR068	果 念执行	0	2821-36-11 14:25:10			10850	4)	0
4	# 133 \$KE			1	2 2 4	5 6 14	3	RH2 1	E.

◎拓锐科技有限公司

- 机器人:执行计划的机器人的名称。
- 计划说明:计划执行的方式,包括单次执行/按天执行/按周执行/ 按月执行。
- 开启状态: 计划的开关, 只有开关处于开启状态, 计划才能生效。
- 开始时间:计划的生效时间,即在开始时间之后,计划开始生效。
- 过期时间: 在创建计划时,设置的计划过期时间,可以不设置。
- 下次执行时间:此计划任务下次执行的时间。
- Worker 数:执行此计划的 Worker 数量。
- 编辑计划:修改计划的配置,与新建计划一致。
- 删除计划:删除计划,且不可恢复。

新建计划

上文中提到,计划是任务的补充和扩展,计划的创建也是基于任 务创建的步骤上,增加了配置计划的功能。新建计划的步骤如下:

1)选择机器人:在机器人列表中,选择所需要的机器人;

2)选择 Worker:选择执行此条任务的 Worker。Commander 管理平 台提供了两种选择 Worker 的方式,分别为指定 Worker 和自动分配。

指定 Worker——顾名思义,在 Worker 列表中,自主选择一个或 多个 Worker,可以选择离线状态下的 Worker。

自动分配——只需要选择环境和 Worker 数量,系统自动将任务分

配给符合环境条件的 Worker。

3) 计划方式:

单次运行——根据设置的计划开始时间,计划只运行1次。如图 62.

ĸ	Bot			ACHINA A XENO	RP: maching -
0	672	1 新期计划			
-	1057078				
	和國人管理	ABA Internation			
۰	和個人服務化	Worker O MittaWorker Elitythic			
th	DRIER	20	在展示的	1941 (5:55) #	Worker 16#
	101+28	企业级 (Not 002		Windows_NT8.1.7601	6126
é	的行器	C litelguan	Ŷ	Windows_NT18.0.19041	6.1.25
	(10) 12/12	D.			
	17201299				1
	and the second	macreng-1	Ŧ	Windows_NT18.0.19042	6125
°	SHOW	企业版 nbot 001	\$	Windows_N78.1 7601	6125
	5	1480万至 ● 第2028行 ● 除死 ● 用詞 ● 用詞 1480万至 ● 第2024月 ● 14865 54 ■ 第25日十回 ■ 第25日中回 ■ 第25日日回 ■ 第2			

图 62

按天运行——以"天"为单位,设置计划的执行规律,需要精确 到"时"、"分",支持根据具体时间,重复执行。如图 63.

ĸ	Bot		ASTREES. A SERVICE	/BP: macking ~
0	68	1 BRARITAN		
۰	01670238			
4	机输入管理	EBA. INSPECTA		
٠	机器入配用化	Worker ● 國家Worker ① 自动分配		
th	81678290	88 (IBH)	IPTI BOOMA	wetter \$64
۵	(2)H2		Windows NTS 1.3601	4128
۵	94778B			
	(19)101E	, reçuit 🕴	Windows_NT10.0 19041	11.2
	计划任务	· 現在为	Windows_NT10.0 18383	2.0.18
	8462	l materio/	Windows_NT10.0 19042	6.1.25
۲	R.GOM	ି ହନ୍ତି ADMAD1 ହ	Windows_NT5.1.7601	8125
		iffty方式 単の語行 ● By方 報稿 1 20 天		
		黄u999篇 68 × 69 ×		
		C BRING 45.0% × BI *** × WL		
		社会研結社内 © 2021-07-04 19-43-25 回社会的地内 ◎ JAME2100-16E		
		撤 运计划		
		1. 是百家用		

图 63

按周运行——以"周"为单位,设置计划的执行规律,需要精确

到"时"、"分",可以选择一周的任意一天或多天,支持根据具体时间,重复执行。如图 64.

KBOE					04555 0 ABINGO	/NP: mac	theng ~
0 633	1 4545131						
 405785 							
A (18.4	1)H 11.18.	A BREERISA					
👛 (128.A)	USIC Work	er O 推定Woker 〇 自动分配					
th Room	2	80		GRAS	探告系统版本	Worker (64	
O RITE		□ @:@:@:hbol-002		•	Windows_NTK 1 2001	8.1.26	
6 \$68		lileiguan			Windows_NT10.0.10041	8.1.25	1
0 (1981)		目作为			Windows NTIO 0 18363	2418	
				-			
A \$1600		indución.		÷	Windows, W11010 19042	8.173	
		 企业限-hbst-001 		÷	389ndows_NT6.17681	\$125	
		计划方式 第次运行 接关 0 探索	〇 接月				
		○ 星期 ○ 星期二 ○ 星期三 ○ 星期四	3 星期五 3 星総六 3 星期日				
		我行教J朝 645 - 099 -					
	E E	Exp.(7 No.799 - p. 1.4	- #±				
		extTaxeet/dl © 2021-07-08 19:43:25	H-ortestana IV ANE-IIII/A				
		(二) 新活计组					
		是古梁旗					
			图 61				

按月运行——以"月"为单位,设置计划的执行规律,需要精确 到"时"、"分",可以选择一年中的的任意一个月或多个月,根据选 择的月份,又可以选择按日期、按星期几、当月最后一天来选择具体 日期,提供"工作日(非周末)"的快捷选项。支持根据具体时间,重 复执行。如图 65.

KBO	t													628	URA 0 1689	0	m≏: ma	steng
0 88		1 MURITER																
4 8R	1111月																	
д «на	NER .	机器人	A MUSERIALS															
👛 (128)	ABRIC	Worker	O HERVIORH	 自动分離 	č													
16 88	1111年		88										689 2	24	CRIEZ.	1	Norker 162	
O Rit	3																	-
6 80FB	8		Regular										Υ.	Wind	ws_NT10.0.19041		125	. 1
🙂 (198)	管理		经行为										÷	Wind	ws_NE10.0.18363		2 G 12	
a 1128	(任务)		C maching	t.									9	Wind	ws_NT10.0.19042	3	1.125	
B 801	120		205 M	bot-001									-	Wind	WE NTE 1 7601		6125	
• .584	18 7		☐ ±4€ m	bol 604									Ŧ	Wind	ws_NE10.0 19042		1125	
			1+均方式 0 0 所有月份	单次运行	○ 接天	ं इस	0 8	1										
			-14	2 = #	■ 三月	134	五川	六月	t th	6 6	7.01	九月	+#	十一月	+=#			
			0 10 88		修建成几	 aqui 	tsi?E	1	I 1作目 (年	司宗)								
			I Rite															
			1	02 0	3	🗆 o	0	1	5		10	11	12	13	14	15	16	
			CI 17 C	16 🗌 1	9 🗌 20	□ 91 □ 2	23	24	25	26	27	28	29 [] 30	31				
			BAFRIE DI	đ v	10													

图 65

- 55 -

◎拓锐科技有限公司

操作记录

操作记录模块,记录了 HiBot 用户进行的一系列与 Commander 管理平台相关的操作。并提供多维度进行查询,主要包括用户名、模块名、操作、操作时间。如图 66.

ĸ	Bot										ABMURA	o #810	$\mathrm{R}^{(n)}$ matterg \sim
0	6)Z	(1)	和転調	a water		2月1	10%6	812	<i>v</i> 1	stre	97) 		0.699
•	URT	-	目白名	dus.	101	-							RANG
4		1	5g	0.000	92	BEDenoterSR020E1KTOP	-0865L07.IP983E31192.168.162.121						2821-87-09 09 12
	SECT		0/11	0.0119		BRANNER'S B'h Trank on	aut 1000000000000000000000000000000000000						3031-07-08-09-51
	(2)+#					R.B.							
•	847 3		404	80.84	R.F.	Electrophone in class operation	a mageri vaz vaz vaz vaz vaz						212110/09/00.41
	0.01 00 00	4	678	0/57	82	B\$NoneEROJ (hancheng	ym] ,#*291279192.168.162.165						2621-67-06 20.32
•	112065	5	area.	ele ara	82	設設Designer品的大hamaha.F	P\$\$\$42,73,192,168,162,165						2121-17-01 18:30
B	操作记录		林田和	02/02/20	82	BENnesikh (hinding	yin] JP80823y192 168 162 165						2821-87-08 18:27
*	新建设置	7	945E	任务管理	aa	橡胶压然cd06738bb7134236ab	5780bce37d0144d						2821-87-08 17:38
			8496	任用感謝	112	RENELANDERHEINER							2621-67-06 17:33
		9	909	任政務理	real	1912358cc95738b671242354c	5750bc637(30144d						2621-07-06 17:33
		10	9196	6103578	82	教授Norier名称力(Innehal)	.P38387(152.168.162.118						2821-87-08-17:32
		J A 2461	9 945E							1 2	3 4 5	6 - 2454 >	MQ 1 D
							图 66						

● 敏感操作记录:用户在 Commander 管理平台的新增、编辑、删除操作。如图 67.

ĸ	Bot									ognikal.	o 28000	/8P: maching ~
•	ALC NOTE:		并此目前	X (0.0110)		9427	用户集	10.95	899			0.888
	1.8.1212	39	NPS	SUB	1911	84						IP MEDA
	RALANSAL	3	100	后题人居务化	804	B0910725114408545041409000	0056695754851度用					2021-07-02 17:00
ili	RETUR	2	199	机械人用的化	899	BlBappig7;cdididid/a/fsb4iecb	275abs71401a9x855EPER.8					2021-07-01 16:05
٥	s21138	3	192	205103	859	BINH128 A 508che954a4c431884	8096:214572994					2021-06-28 14:28
ě.	地行動	4	100	的建成	804	Bleappit7)teletiria75b45act	275486871481149680位用单量					2121-06-28 14:28
	11068	5	122	化化学规	859	866 (7 (Rid) (58)						2021-06-24-10-58
Ð	操作记录	1.0		10/22	899	10%号へ【miterl】 (10日						2021-06-20-08-18
۰	NAGR	7	1981	机印管理	859	1004日今(1004日 (111) 信息						2321-06-22 14:25
			100	0688	878	1098年)(nctest))((現						2321-06-22 10:02
			101	后题人服务化	804	#0%d%405/51154e674033358/1	191846433101956月					2021-06-22 08:59
		10	188	0.088	809	MMME'3 (1553) (2018						2025-06-10 16 45
		at 179	制数据						1 2	3 4 5	6 - 18 :	6 60 1 5

图 67

• 相关产品使用痕迹:除了 HiBot 用户在 Commander 管理平台的操

作记录,操作记录模块还记录了每个用户对 HiBot-Designer、 HiBot-Worker 使用的痕迹记录,如图 68.

ĸ	Bot											691	HTSBEA.	A 28840	/B/P maching v
•	52 8.097	1	716024	A RVER		t SE P		/0~8	alter a	2	₽.R				(0.86)
4	128人管理	89	用户名	8 82	mes	NU.S.									MARKA
	明朝人服用化		1.000	0007838	9.2	B2OnignerS83	UDESKTOP-DEESLD1	1P1812-70192 164 162 121							2621-07-09-89-12
th	816112-00	2	100	10/218	9.7	登録WorkerSを行う	[ahaol-worker] JPB)	12721102114811421106							2021-07-00-00-51
ø	4011 68	5	1000	1007878	82	推算Desgee-包积)	SecRobot (1936) 751	12. 156. 162. 137							2821-67-09 88-41
۰	B/FB	4	1000	101-1012	22	BBNON#A57)	[nanchengyin] ,P185	20192 105 102 105							2921-97-08 29.32
	任約管理	5	1000	0.000	92	BBOssper-S.R.	thanhaha IPtttp: http:	2 168 162 165							2021-07-08 18:30
-	1740020 1849128			exertit.	92	BBione 2475	Datcherovin1 (PB)	E10102 188 192 185							2421-87-09 18:27
•	NAUR			00000		Billion of the last	Designed (Designed)								2010 02 04 07 22
				10/10/0	-	TELVICETON	familiar () (067)	The time the time							and write to at
		1	10001	加州市	22	推測Desgner品有)	16adR0800,1P3532791	A2 196 102 137							2021-07-08 13 31
		9	10001	01/7839	92	發展Desoner名称:	(hamaha, IP353E7019)	2 168,162 165							2021-07-08 11:02
		10	1000	0056	9.0	整整/tonarS和为	(Pej001) JP8852311	12 158 162 155							2821-87-68 10:21
		<i>p</i> t, 801	3 (4 M) (4								1 2	3 4	5	6 012	> 86 1 E

图 68

系统设置

Commander 管理平台的系统设置分为5个模块,分别是授权信息、 密码策略、录屏参数设置、版本信息、远程配置。

授权信息

授权信息展示:客户单位使用 HiBot-RPA 相关产品的授权信息,包括 Worker、Designer 所有模式的授权数量、使用数量、授权到期时间,如图 69.

客户名称: 拓锐科技有限公司

授权类型	授权数量	使用数量
worker人机交互浮动授权	30	2
worker无人值守绑定机器	30	0
worker无人值守浮动授权	30	1
Designer浮动授权	30	1

授权到期时间: 2022-01-03

图 69

 授权管理:客户单位可以通过向服务商发起 License 授权申请的 方式,对授权信息进行变更。如图 70.

1) 获取机器码。

注意:此处的机器码并非当前计算机的机器码,而是平台服务器

的机器码。

2)获取授权文件。将获取的机器码提供给服务商,服务商会根据 机器码生成授权文件并将生成的授权文件提供给客户单位。

3)上传授权文件。将服务商提供的授权文件上传后,HiBot 相关 产品的授权信息更新完成。

R	Bot						ADMERA.	с жено	/B ^{lay} : maching ~
0 8 4	83 9699 1.2.499	# 出交集集 新 金用田衣 台 雪雨雨雨 客户名称: 拓铁科技有限公司	■: 美罪參款设置	0 K+28	0 5752				
	Normal Cone Norma Norma Hoxes Moree Kinica	INCOME WINDOWS AND A CONSTRUCT WINDOWS AND A CONSTRUCT WINDOWS AND A CONSTRUCT Designer Windows AND A CONSTRUCT INCOME INCOME Lendows ()	1990/06/00 30 30 30 30	478883					
					反 70				

图 70

密码策略

用户密码相关设置,包括密码最小长度设置,密码有效时长设置, 密码复杂度设置,密码防破解设置。如图 71.



录屏参数设置

HiBot 提供人机交互和无人值守流程运行的录屏功能,便于问题的追溯。如图 72. 录屏参数的相关设置包括:

1) 录屏开关:此处的开关优先级别低于单个任务/计划创建中的 优先级。

2) 录制质量选择:提供了高、中、低三种质量选择方式。

3) 编码方式:分为软编码和硬编码。

软编码:使用 CPU 进行编码。直接、简单,参数调整方便,升级 容易,但 CPU 负载重,性能较硬编码低,低码率下质量通常比硬编码 要好一点。

硬编码:使用非 CPU 进行编码,如显卡 GPU、专用的 DSP、FPGA、 ASIC 芯片等。性能高,低码率下通常质量低于硬编码器,但部分产品 在 GPU 硬件平台移植了优秀的软编码算法(如 X264)的,质量基本等 同于软编码。



版本信息

版本信息模块主要是 HiBot Worker 每个版本的安装包信息。当 HiBot Worker 版本更新后,由 Commander 管理员将 Worker 最新版安 装包上传至 Commander 管理平台。这样当 Worker 启动后,即可获取 最新版安装升级的提示。如图 73.

K	Bot					A538583.	0 20000	(B ¹)	macneng ~
•	-5%	1 SCAR 10 12/0	99 8 2598 0 1979	0.5252 0.5252					
• 4	1150元19 1138人世現	上的余裕生					ez	-	0.000
٠	机器入服用化	10xtworer	829 420	25	安國和古森 Hitel Worker enterative adical 25-07 x56 1/2921 86.23 ever	F3152456			
1h 0	ons ons	hotsoner	6123	wortar	Hitot Worker_Hitelpitek_pitcel(_25-ct106_x23271.05.17.ev)	2021-05-17 00:00			8
٥	RGE	hibidivoniar	8.1.24	water	Hitot Norke_enterprise_shcal_ze-cr_st8_V6.1.24_2021.04.02 exa	2121-04-09 03:00		۲	۲
	11-10102/95	hbdvovar	\$1.19	wohat	Hibot Worker_enterprise_ptical_25-cr_v38_V2821.01.28.exe	2021-02-07 17:35		۲	
•	MACK	hbdsoner	6.1.17	worker	Hibot Worker_enterprise_official_zh-cn_x16_V2021.01.06.exe Hibot Worker_enterprise_official_zh-cn_x16_V2021.01.01.exe	2021-01-11 09:40		1	8
0	ACUE	histeoriur	6.1.12	worker	Hibol Worker, anterprise, pflicial, zh-cn, x185, V2823 12:27 mm	2020-12-28 09-40		۲	
		hbchvolvar	6.1.13	worker	Hited Worker_enterprise_official_c6-cn_x06_V2620 12 29 ene	2020-12-28 09:40			
		hbdvolur	6.1.15	worker	Hiter Worker_enterprise_pticlel_zh-on_x66_V2020 12 36 eve	2020-12-28 09:40		۲	
		HISCHWORK		worker	HER WOW_HERPERS_BES_DECK_B-0_M0_V2003 12 35 KHR	2020-10-20 09:40			
							1 2 3	903	1 8

图 73

为了保障在 Commander 管理平台上传安装包的安全, Commander 管理员在上传 Worker 安装包时,还需要同时上传 Worker 安装包所对应的配置文件。如图 74.

KEE						
	1 SECOND 11 AREAS	0 1199 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 1	25 0 16 7 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10			
	- HORMAN	-		10		0.99
	0550	上侍安装包		0	ITERA	g 1
	Materia	BRREAM			2021-06-35 181-06	- t 0
the materials		软件器称;				
	hEalerther.	美型:			2021-06-17-09-00	4 0
	Madeuter	版中与: 概型:			2021-34-09 50:00	(± 0
	REadworter	会景包名称:			2021-02-07-17-36	A 0
m) 1733(E)(1)	Estevitor	FTERFIN:			2021 01 11 00 46	E 0
B REALE	a Batavalar	(BRIMMERS)#			2521-01-11-08-46	
O AREE		_		0%		
	Mutanter	14			2007-12-22 12-46	(E) (B)
	Madatine.	61.0	sole	Head Works, American afficial, Invest-All, V2000 12 28 and	2020-12-23 89-41	
	Adjustmentiger	81.3	instar	Filled Worker_environ_celluse_city-co_c100_V2020 12:30 east	2020-12-25 (8)-41	4 8
	Adaptement	4.1.16	(aniserial	14bet Alastas_enterprise_stficial_ph-cs_st85_97200.12.30 kie	2020-12-25 06-81	A 0
					(a) 1 (a) (a)	612 1 A
	1					

远程配置

远程配置模块,主要是对"无人值守"模式下 Worker 的远程功能进行配置。

新建远程配置:新建一个对"无人值守"Worker 远程的配置,需
 要获取"无人值守"Worker 终端的用户名、登录密码、IP 地址、
 端口号、传输协议。如图 75.

K	Bot							ASHISAK C ABINO	me.	machania
0		ENGLE PARK ARTIN	日本法律学校の通	0 60+88 0 BREE						
۰		10 3055								
4			新增活程配置			۲				
		NºK					NHK.			AL.
th		2	• 用户名	admin			Ada		2	
ø		14 C	南码	49			eda		Ł	.0
۹		94	*P82	192.158.162.108 🕓 \ominus			, edg		£	(0)
		.04 (*#D9	80558		0	10			
							-			20
8	BAZA		10.02	rdp			12.014			
Ð	系统采用					40m 047	100		E.,	8
		Activisation	-				#28		L	
		TRAC	192 588 162 105		5001		. (INC			
		GR.	192,588,582,500		(3369/)		(HE		2	(8
		LIPE	192,168,182,165		3389		- 40		2	
		科 10 学和:梁							-	<u>с т л</u>

图 75

- 编辑配置:修改远程配置的信息,与"新建远程配置"一致。
- 删除配置:删除指定的远程配置,且删除后无法恢复。