



此设备为学校的学习平台，动作精度要求低

输送带上有物体，带编码器，顶部配全景相机（视野150*150）

六轴机械手根据上方相机信号抓取产品

抓取产品后与下相机对位

对位完成后四轴平台上（固定位置）

四轴平台上Z轴机构带局部相机，用于动作引导

工控机需要有PL1e的插槽

利用固高的板卡作为基础，采用C#开发实现四轴的动作控制和PC端界面开发，整体机械手的调用和视觉的调用。需要开源，程序需要注释便于学生学习



