

| 工作安排表      |     |           |  |           | 张鑫     |          |
|------------|-----|-----------|--|-----------|--------|----------|
| Category   | No. | Item      | Expectation  | Deadline  | Result | Comments |
| 应用开发<br>总结 | 1   | R1611分析报告 | 一份报告。<br>1. 对比分析R1611项目与客户前序测试架中对于机器人的应用部分；<br>2. 除以上两项目外，至少引入一种3C行业类似Part Transfer应用作为对比。   | 2016/9/20 |        |          |
|            | 2   | 设备供料文档    | 一份解决方案。<br>1. 基于现有《机械臂应用之物料转移》进行完善；  | 2016/9/26 |        |          |
| 移动抓取<br>平台 | 1   | 软件接口对接    | 一个Actin_Plugin。<br>1. 实现与ROS上位机通过TCP/IP连接；<br>2. 可以反馈机器人工作状态；<br>3. 可以接受并使机器人执行轴/EE位置控制指令；<br>4. 可以接受并执行夹爪控制指令；<br>5. 可以接受并执行IO控制指令； | 2016/9/23 |        |          |
|            | 2   | 硬件平台搭建    | 一套机械臂；一个夹爪；<br>1. 可以被Actin控制；<br>2. 外观及走线要整洁；  | 2016/9/27 |        |          |
|            | 3   | 与ROS联调验证  | 在实际小车上验证，通过移动抓取平台需求验证。   | 2016/9/30 |        |          |