

任务一

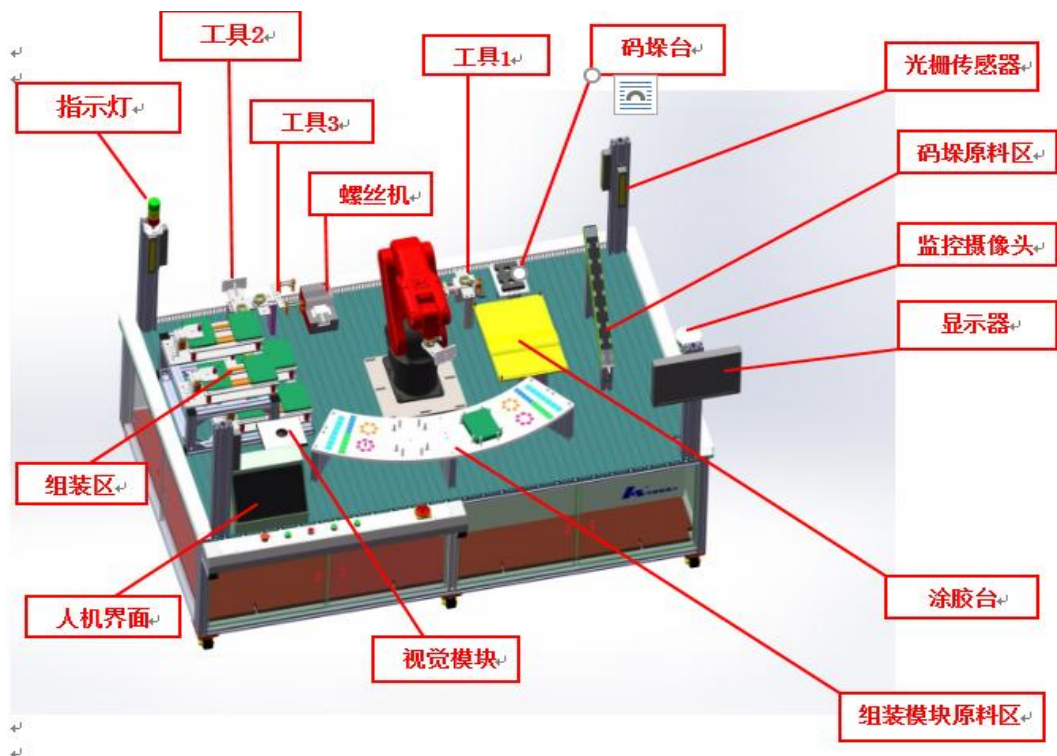
5kg 工业机器人搬运工件

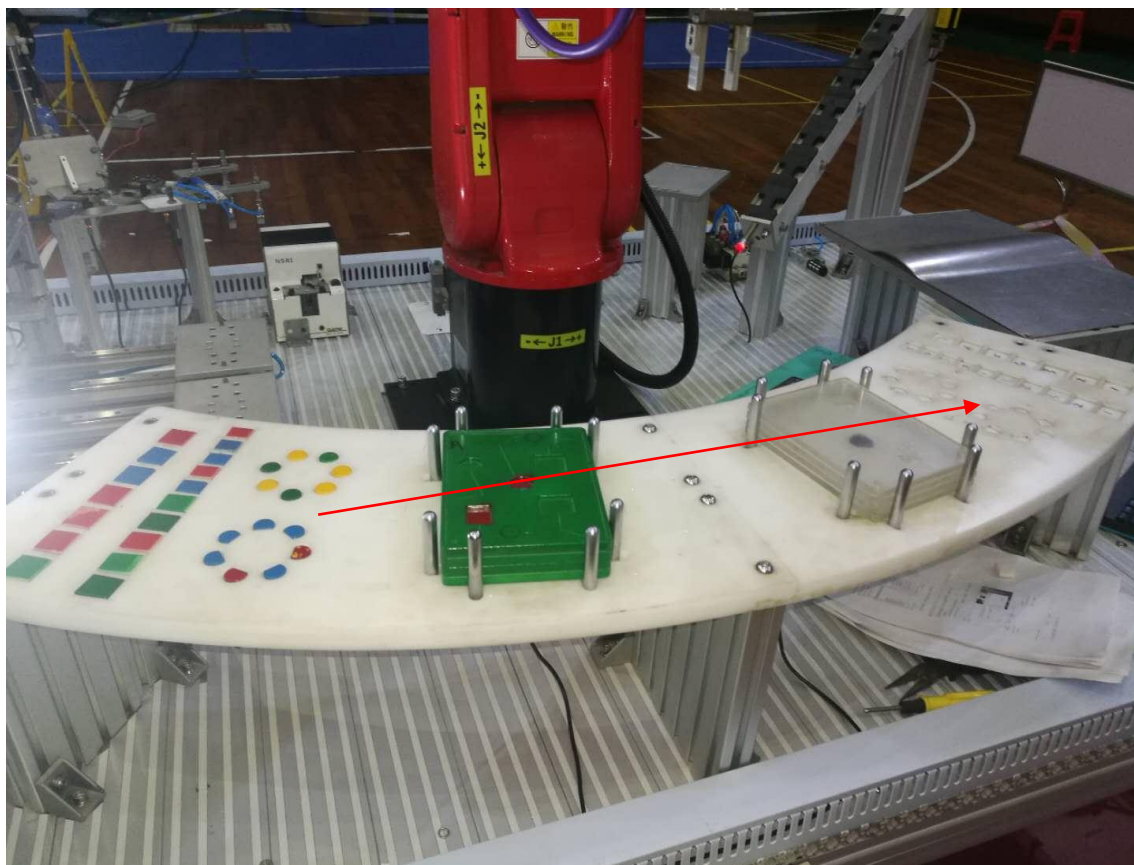
搬运左边**两个**不同形状的工件（圆形、半圆形、小正方形，中正方形，和大正形）放置到右边相应的位置，比如圆形工件搬运放置到右边圆形凹槽里面

小吸盘 D_OUT[28]=ON 为吸紧；D_OUT[28]=OFF 为松开

寄存器 JR[150]~ JR[199] ； LR[150]~ LR[199]（所有点位保存在这些点位寄存器里面）

要设置开始/结束的安全点位和中间过渡点





任务二

12kg 工业机器人搬运工件

搬运右边托盘**两个**相同工件放置到中间相应的位置，如下图所示：

吸盘 D_OUT[19]=ON 为吸紧；D_OUT[19]=OFF 为松开

寄存器 JR[150]~ JR[199] ； LR[150]~ LR[199]（所有点位保存在这些点位寄存器里面）

要设置开始/结束的安全点位和中间过渡点



