

P1、P2、P3、P4表示四个光电开关放的位置，M1、M2、M3表示3个液压开关

抓取解决方案:

机车的四个点位放置光电开关检测车轮，这里只是检测纵向的位置，车身初始位置为最短轴距，进入车底之后，先用P1、P2点的光电开关检测车辆前轮，检测到有信号之后就往前走一段距离顶住前轮，伸长机器人车身长度伸到最长打开M3液压开关后往回退，检测P3、P4点光电开关的信号，当检测到车辆后轮时，说明能够顶到车辆后轮，最后打开M1、M2液压开关，把车辆抓取起来，抓取结束。



抓取动作流程图