1. TCP 设置
2. 确定一点为工具中心点
3. 点击安装测试‎TCP配置
4. 点击位置，设置位置1（工具中心点指到空间中一固定点）
5. 设置位置2，以不同姿态将工具中心点指到空间中同一固定点
6. 设置位置3，以不同姿态将工具中心点指到空间中同一固定点
7. 设置位置4，以不同姿态将工具中心点指到空间中同一固定点
8. 确定
9. 标定
10. 相机内参（需要标定板参数*CalTabFile*）

* 拍十张照片
* 储存位置（可变）：
* 进入相机内部参数计算程序
* 运行得到一组8个数据

1. 手眼标定（需要标定板参数*CalTabFile*，相机内参）

* 将标定板固定在工具中心点
* 将标定板在响几下不同10个位置拍下照片并记录下相对用的手臂坐标
* 将数据输入文件并执行手眼标定程序
* 会得到两组数据