

pause_logic.md

暂停逻辑（发生保护性停止后）

1. stop(29999) 程序状态由暂停转为停止
2. 关闭震动(30002)
3. 解除保护性停止(29999) 保护性停止弹窗去除
4. 自由驱动(30002) 机器人状态由正常转为自由驱动

状态不可变更

机械臂状态转换:

- 机械臂保护性停止后，发送解除保护性停止时，程序处于暂停状态

pause
- 机械臂保护性停止后，发送任一30002端口命令，命令不生效，保护性停止未解除，且发送命令解除保护性停止后，程序处于停止状态

stop
- 机械臂处于自由驱动模式时，发送开启或关闭震动命令会退出自由驱动模式(所以暂停逻辑应先发关闭震动，再发退出自由驱动)
- 机械臂处于自由驱动模式时，发送

pause

和

play

不生效，只有

stop

可以退出自由驱动模式
- UI显示程序状态有bug，以获取

programstate

状态为准。
- 机械臂程序

play

状态下，发送30002端口命令，命令生效，且程序状态转为

stop

。
- 机械臂程序

pause

状态下，发送30002端口命令，命令不生效，且程序状态转为

stop

。

Arthor: Yunze Li

Date: 2022.04.13

version: 0.1