# 模块1：拾取和放置应用

你的第一个任务是建立一个拾取和放置应用，和你在“优傲学院”在线课程学习的类似。参考《参考指南》中每一步的指导。

**学习目标：**

* 学会使用真实机器人
* 学会用“移动”选项卡移动机器人
* 把从“在线学习”学到的技能转换到真实机器人

**步骤：**

|  |  |
| --- | --- |
| 1. | 在“安装设置”选项卡，TCP设置条目下，设置TCP、重心和负载 |
| 2. | 把末端执行器安装在工具法兰盘上，并连接信号线到工具端接头上 |
| 3. | 连接两个传感器到控制箱合适的端子上，并放在传送带上 |
| 4. | 在I/O设置中重命名传感器信号为*Sensor\_1* 和 *Sensor\_2* |
| 5. | 示教路点（用移动选项卡），并且按照此应用的要求示教运动轨迹 |
| 6. | 在程序中增加必要的“设置”和“等待”指令：   * 等待传感器信号输入 * 操作夹爪 * 更改负载数值 |
| 7. | 保存这个应用程序为“pickandplace” |
|  |  |

**注释：**

**+5分。**

**该学员理解本节理论知识要点，完全按照步骤要求，完成练习。**

**+ 3分。该学员基本完成练习，细节上有错误。**

**/ （即本练习不得分），该学员没有完成本练习。**