1、项目名称 ：Grasp\_BYD

2、抓取目标编号和性能指标：

电控壳 ：抓取目标 “1”

性能指标 ：a) 精度 0.5mm

b) 速度 3s

c) 成功率 99%

托盘 ：抓取目标 “2”

性能指标 ：a) 精度 2mm

b) 速度 2s

c) 成功率 99%

3、相机选型：Photoneo S

4、手眼标定：Eye-in-hand

5、机器人运动参考坐标系：Tool

