

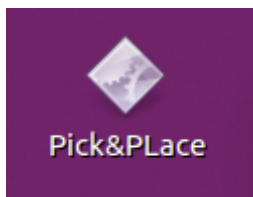
定点抓取水瓶

1.准备工作

- 1.矿泉水瓶选择350ml的，高度不超过20cm，机器人附近无任何障碍物。
- 2.桌子尺寸符合《01安装和启动》手册的要求，为抓取水瓶提供足够的空间。

2.启动展示程序

- 在运行机械臂程序前，需要先**关闭**其他正在运行的程序，防止程序运行冲突。
- 鼠标左键双击桌面左上角的**Pick&Place**快捷启动图标：

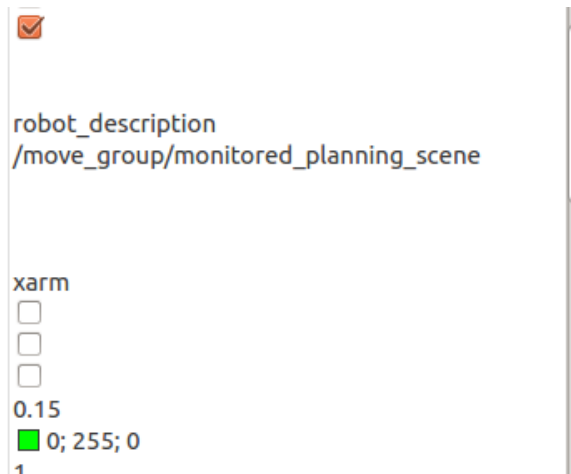
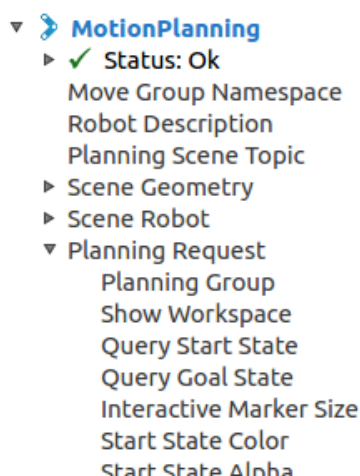


- 双击后，稍等1~3秒，会看到弹出1个终端窗口和Rviz界面。
- 5s左右后，机械臂开始动作：
会抓起左侧的水瓶，放到右边，再把水瓶抓起来，放回左边。展示结束后，机械臂会回到初始状态。

注意！！：

此抓取是定点抓取，预先设置好的位置，无目标检测和识别，所以不能变动水瓶的位置。第一次进行抓取时，需要人把水瓶放到机械臂手爪里，当机械臂运行完一次抓取后，水瓶位置固定，再进行抓取时就可以不用手动把瓶子放到抓取位置了。

- 为方便查看机械臂运动状态，在Rviz左侧栏MotionPlanning - Planning Request下取消勾选Query Goal State 和Query Start State：



3.异常和退出

- 若出现异常或抓取失败等问题，可先按下机械臂基座后面的急停按钮，将水瓶取下，再关闭弹出的所有终端和Rviz界面。

- 目前设定的循环次数为50次，循环结束后，可关闭弹出的终端和RVIZ，重新双击**Pick&Place**快捷启动图标进行新一轮展示即可。