



编辑框中会显示当前码垛机器人的四个关节值；点击“保存”按钮，该变量被保。

4. 设置“工作台安全高度”参数，使机器人运动到一个位点击右侧的示教”按钮，教”按钮，下方编辑框中显示当前机器人末端距离底座原点的高度值；

点击“保存”，该变量被点击“保存”，该变量被。

5. 设置“抓手控制”参数，在下拉选择框打开（关闭）、吸气信号所

对应的输出端口号，勾选右侧“抓手开”，可以使打、吸盘气；对应的输出端口号，勾选右侧“抓手开”，可以使打、吸盘气；对应的输出端口号，勾选右侧“抓手开”，可以使打、吸盘气；对应的输出端口号，勾选右侧“抓手开”，可以使打、吸盘气；对应的输出端口号，勾选右侧“抓手开”，可以使打、吸盘气；对应的输出端口号，勾选右侧“抓手开”，可以使打、吸盘气；选“抓手关”，可以使合上、吸盘不气。选“抓手关”，可以使合上、吸盘不气。

6. 设置“线一避障点”参数。该定值用于双码垛时，机器人从二号工位的