**附件6: 协作机器人相关指令执行时间列表**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 动作主体 | 动作 | 时间（秒） |
| 协作机器人 | 机器人水平由A点运动到B点（距离d < 30cm） | 1 |
| 机器人水平由A点运动到B点（距离d > 30cm） | 2 |
| 机器人竖直方向由A点运动到B点 | 1 |
| 机器人关节旋转180度 | 1 |
| 夹爪夹取/松开 | 0.5 |
| 真空吸盘吸取/放下 | 0.5 |
| I/O通讯/ 其他通讯 | 0.5/次 |
| 吸盘吸取后进行真空检测，确认吸取成功（包含通讯时间） | 0.5 |
| 拍照并进行视觉识别 | 2 |