

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 $d < 30\text{cm}$ ）	1
	机器人水平由 A 点运动到 B 点（距离 $d > 30\text{cm}$ ）	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