

机器人自主操作教学



无教学体系

自动化拍摄操作

·对工作台整体进行拍摄 根据工作识别工位姿势决定拍摄位置。

3D 相机检测焊接线

- 机器人推测并呈现焊点
- •无需对工件进行严格的定位。

机器人自动生成运动

·自动生成运动以避免干扰a

