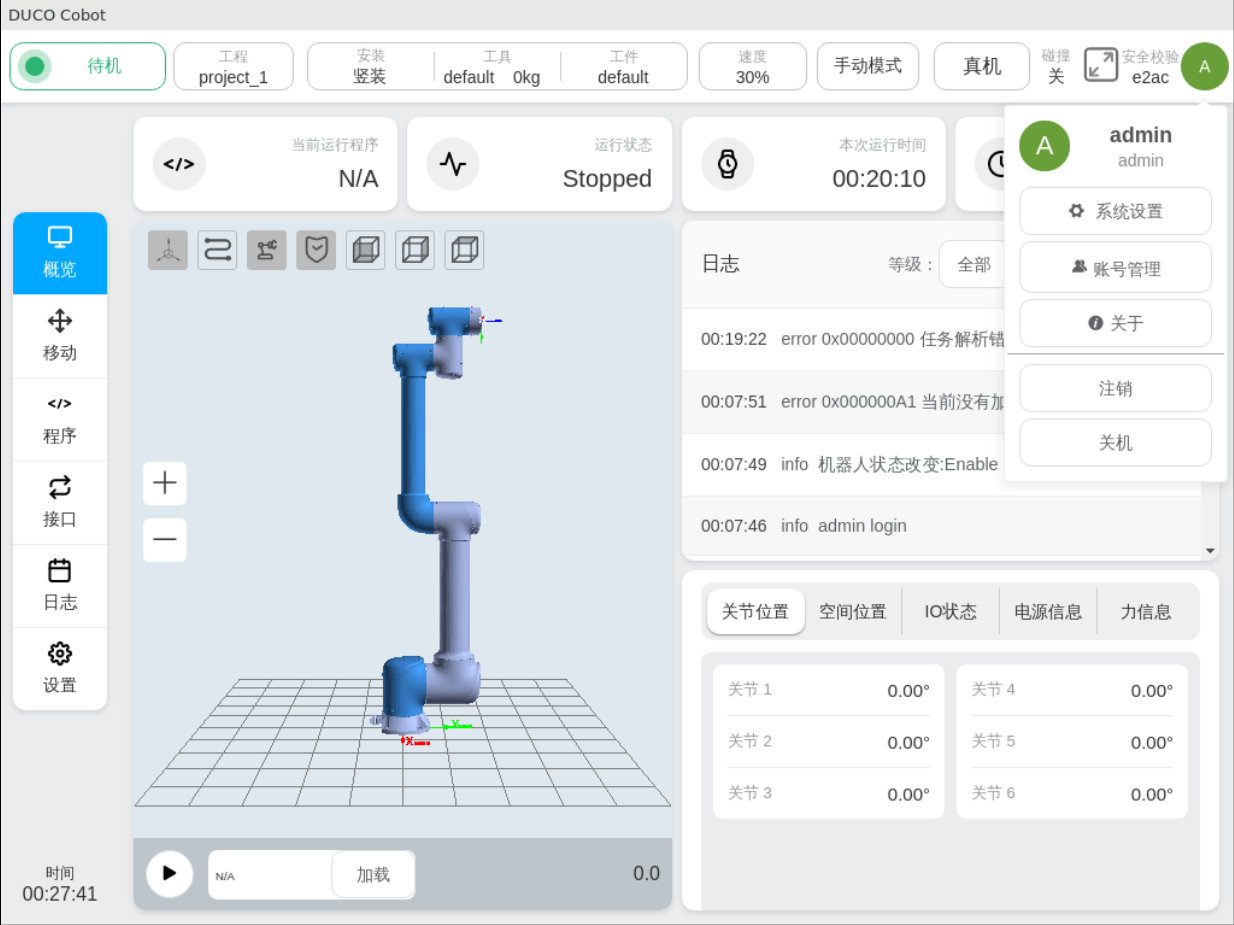
**伊维莱升降立柱DUCO CORE**

**Plug-in插件使用手册**

**·安装插件**

1. 请将liftkit.plugin文件导入U盘内，将U盘插在机器人控制柜的USB接口；

2. 点击，再点击；



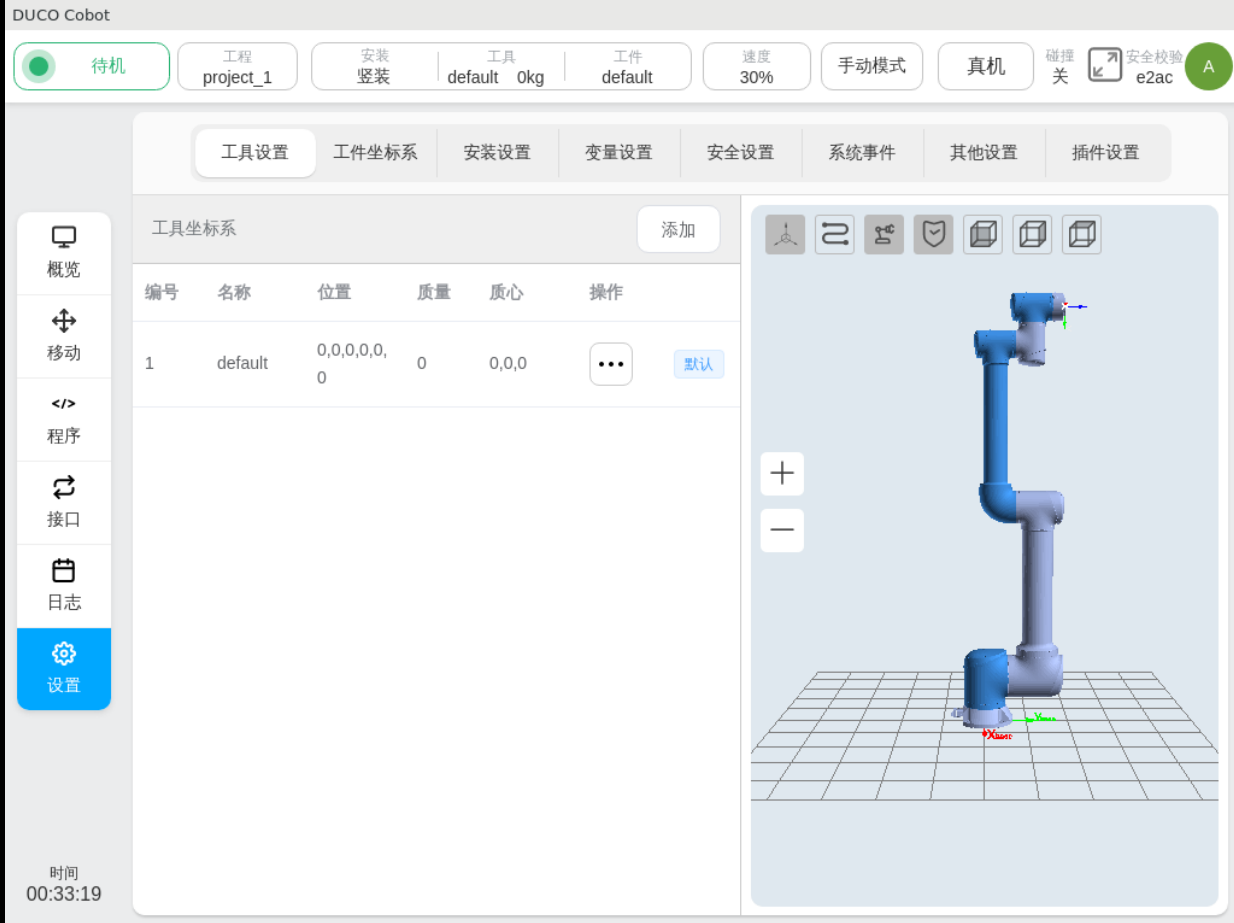
3. 进入到系统设置以后，点击插件管理，在点击添加；选择sdb1进入U盘选择liftkit.plugin文件；

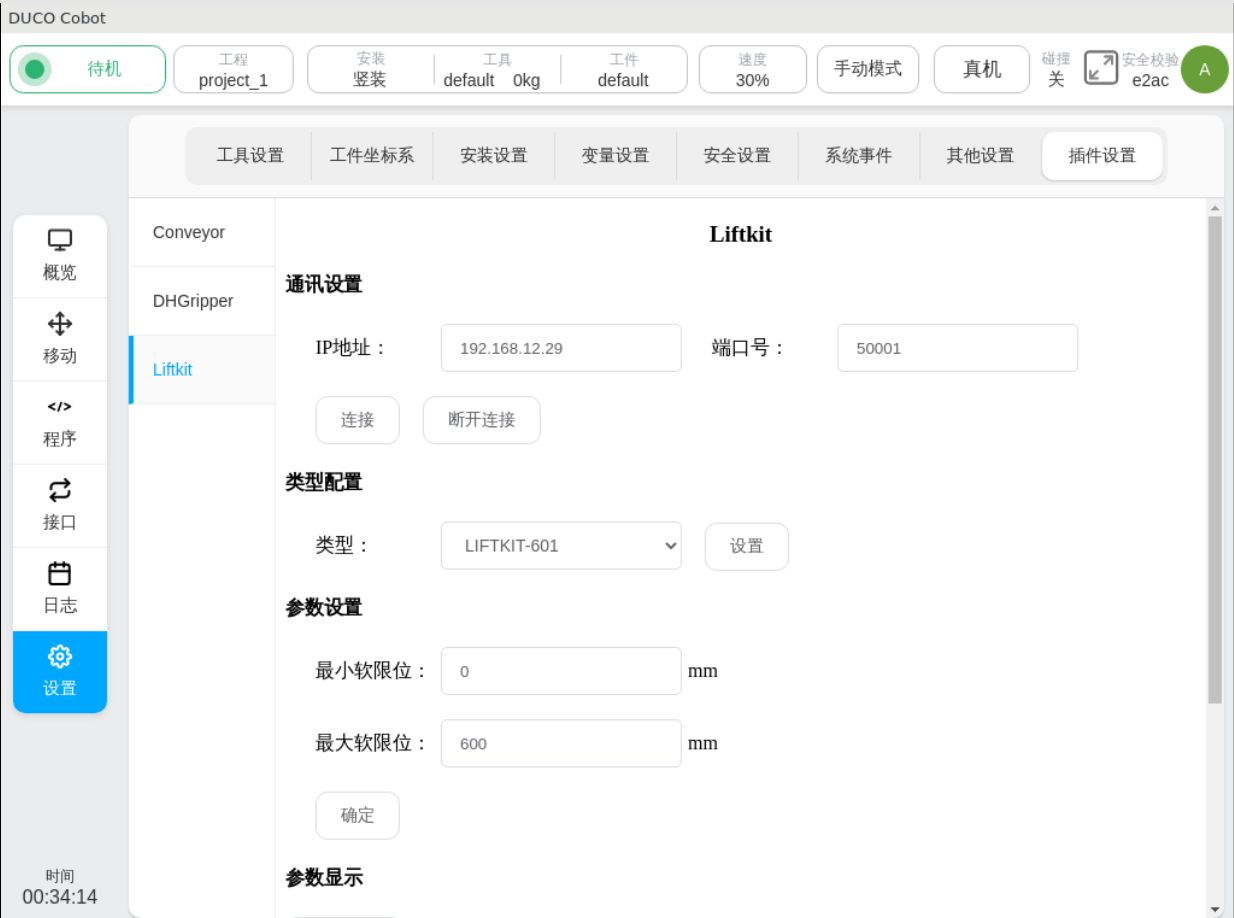






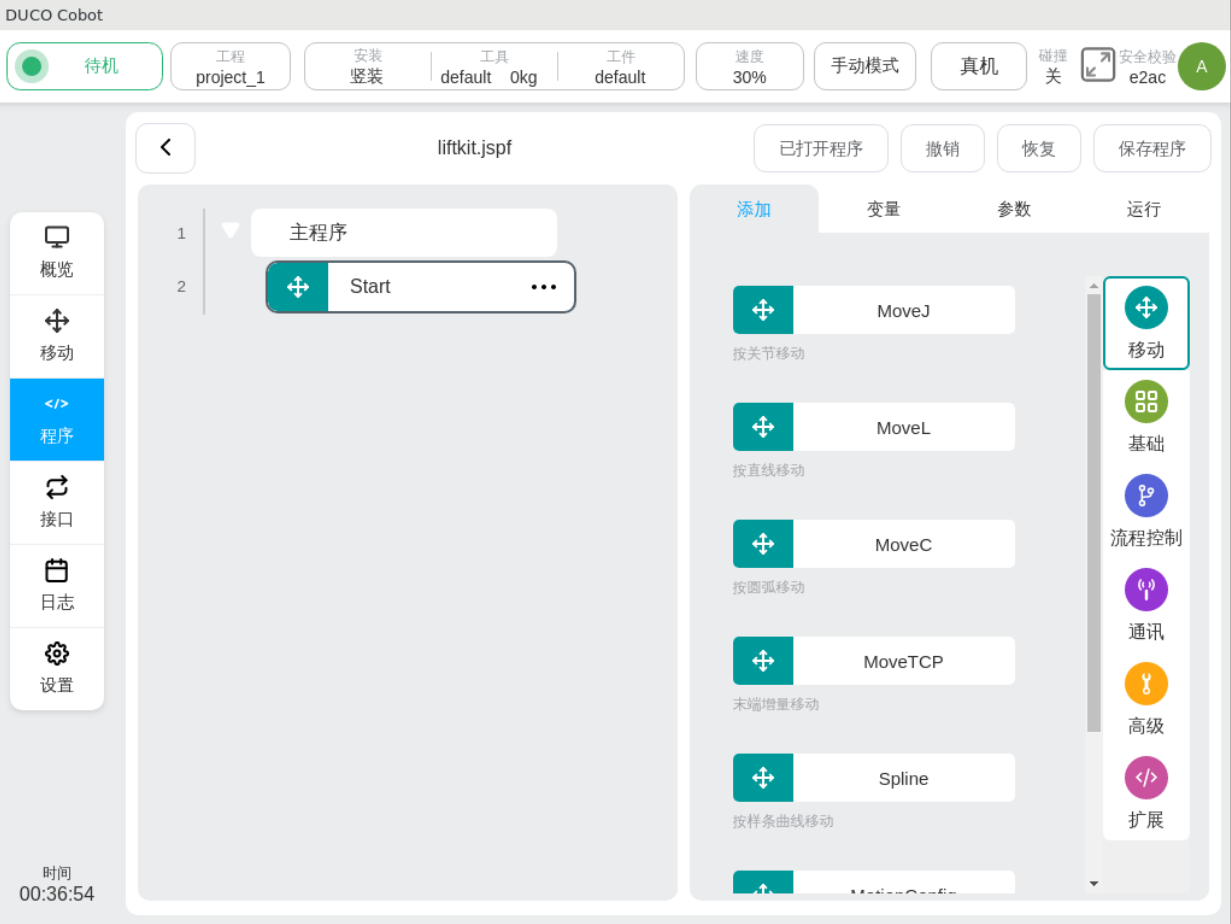
4. 点击设置，进入设置界面，点击插件设置；选择Liftkit，进入升降立柱的参数设置界面；

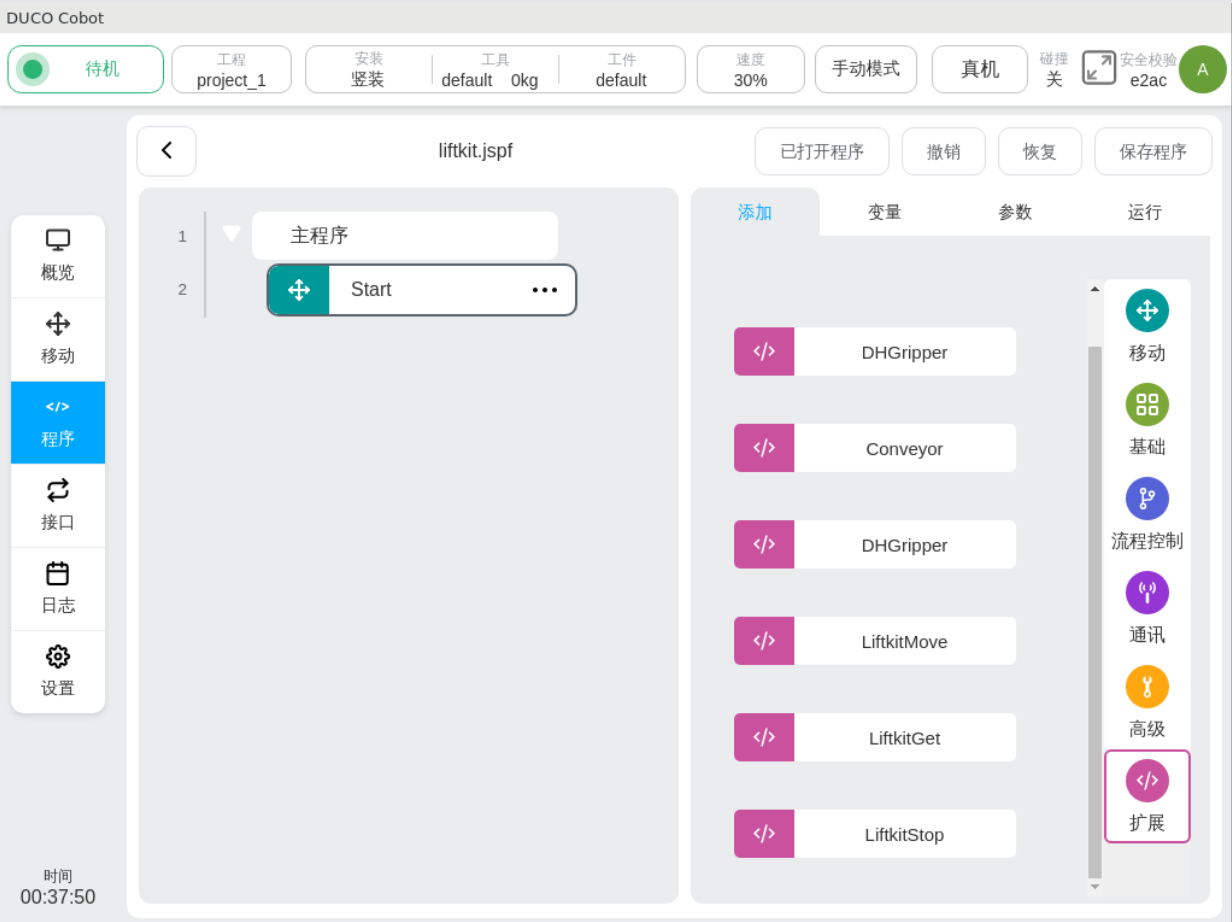




**·指令的使用**

5. 参数设置完成以后， 点击程序，进入机器人编程界面，点击右下侧的扩展按钮，可以看到与升降立柱相关的控制指令；将其中一个指令拖入到左侧的编程接口，点击右侧的参数按钮即可设置该指令的参数；完成编程。





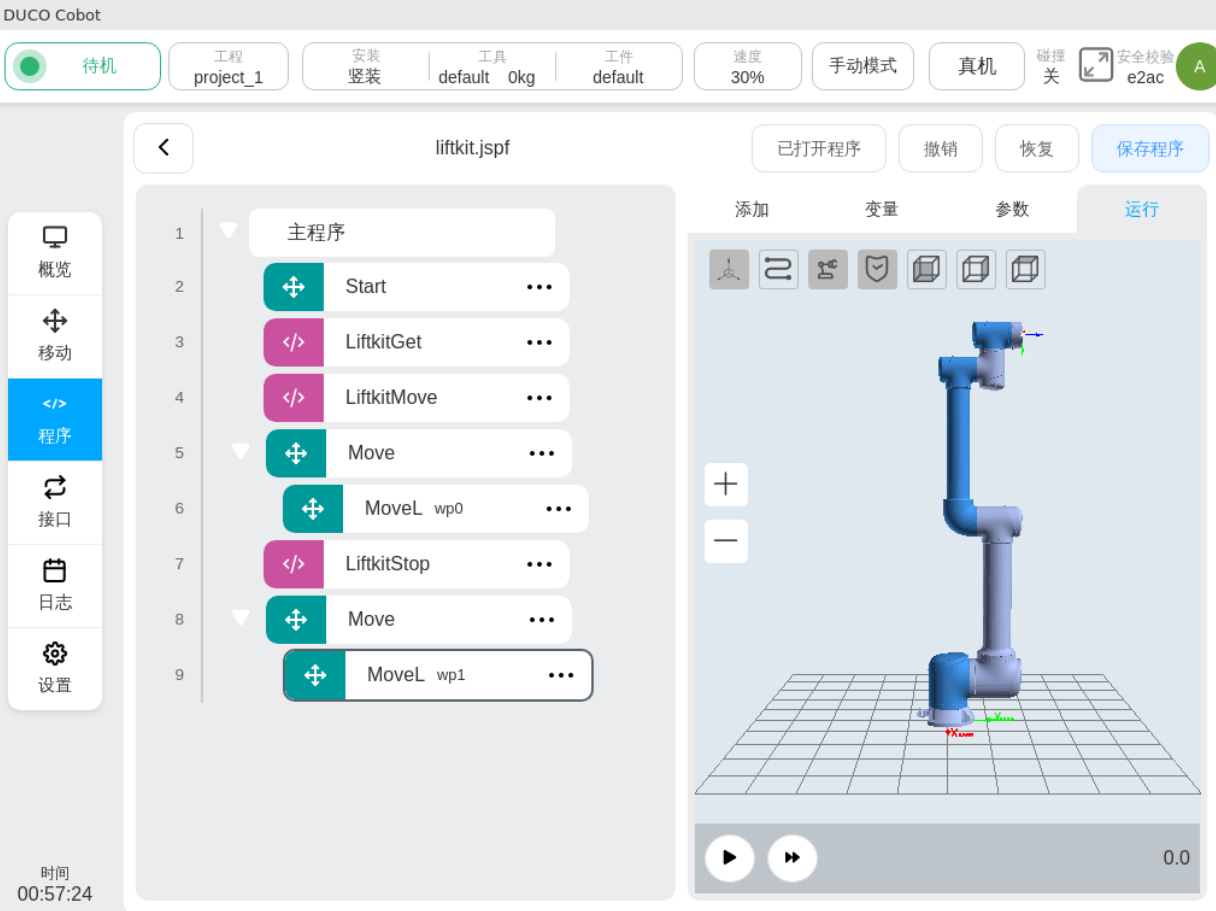


**·升降立柱相关指令介绍**

具体如表格所示：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 指令名称 | 功能描述 | 备注 |
| Liftkit\_Move | * 获取立柱当前的位置 * 设置立柱的目标位置 * 点动调节立柱的位置 | 阻塞：当勾选“阻塞”时，即表示升降立柱到达目标位置以后，才会执行该指令后续的命令。 |
| Liftkit\_Get | * 获取当前立柱的位置，并可保存到机器人变量中 |  |
| Liftkit\_Stop | * 停止升降立柱的运行 |  |

**简单例程**

****