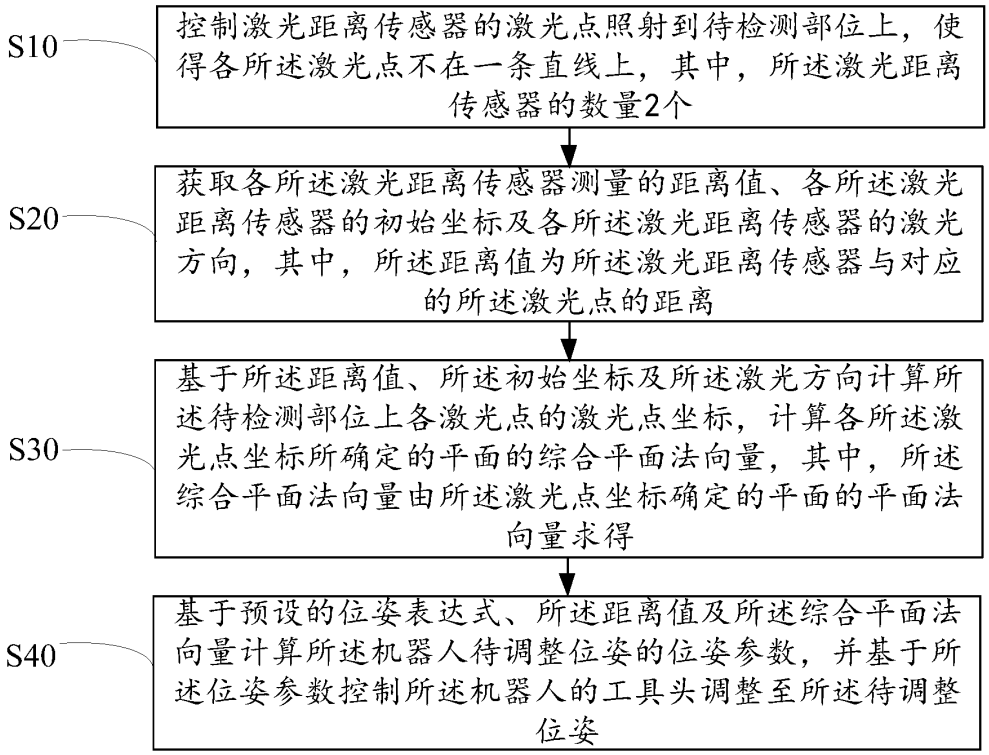

S10
控制激光距离传感器的激光点照射到待检测部位上，使得各所述激光点不在一条直线上，其中，所述激光距离传感器的数量2个
S20
获取各所述激光距离传感器测量的距离值、各所述激光距离传感器的初始坐标及各所述激光距离传感器的激光方向，其中，所述距离值为所述激光距离传感器与对应的所述激光点的距离
S30
基于所述距离值、所述初始坐标及所述激光方向计算所述待检测部位上各激光点的激光点坐标，计算各所述激光点坐标所确定的平面的综合平面法向量，其中，所述综合平面法向量由所述激光点坐标确定的平面的平面法向量求得
S40
基于预设的位姿表达式、所述距离值及所述综合平面法向量计算所述机器人待调整位姿的位姿参数，并基于所述位姿参数控制所述机器人的工具头调整至所述待调整位姿

图 1

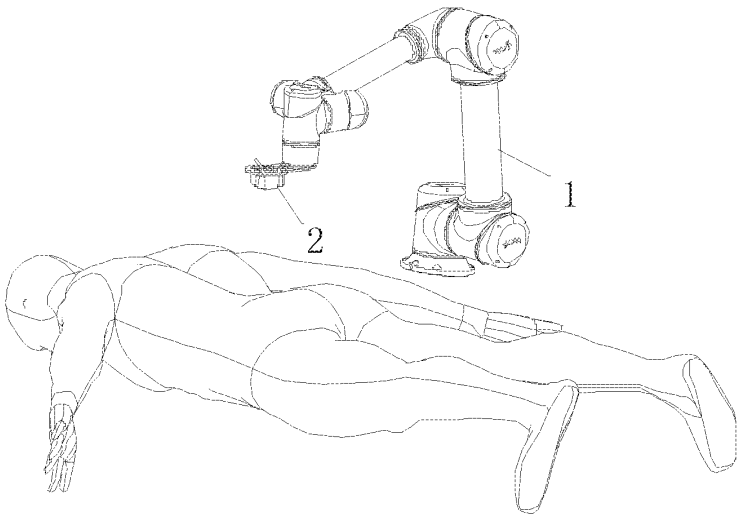

1
2

图 2

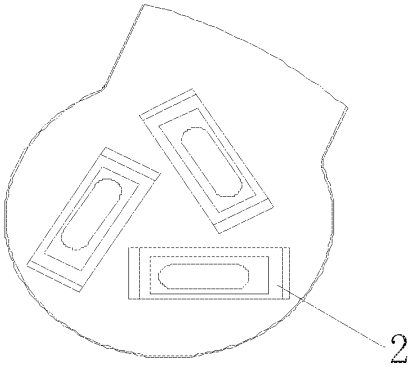


图 3