

APIs

before running this code pls install python-xlib python-xlrd python-xlwt python-openpyxl

excel_coordinate_transfer

模块功能是将 excel 上的点阵和现实坐标进行相互转换。

1. `excel_coordinate_transfer.excel2coordinate(data, excel_path)`
输入 excel 坐标返回现实坐标
2. `excel_coordinate_transfer.pointed_coordinate2excel(point, excel_path)`
输入指定的现实坐标返回 excel 坐标值
3. `excel_coordinate_transfer.coordinate2excel(excel_path)`
返回机器人在 excel 坐标系中的位置

quat_to_angle

模块功能是将 4 元组转化成 3 维数

1. `quat_to_angle.quat_to_angle(quat)`
输入 4 元组返回 RPY 值
2. `quat_to_angle.ort_pose(yaw, pose, r)`
输入 yaw, pose, 以及半径, 返回朝向标志点在 excel 坐标系的位置。