本人学习机器人学时也颇感吃力，许多实验报告都是后来订正或补交的，里面尚可能有些小错误，仅供参考，**切勿照搬照抄**！

正、逆运动学的代码部分参考了<https://github.com/ZhengzheXu/robotic_xylophonist>，谨向学长致以诚挚的谢意。