**Matlab 练习程序说明**

在本文件夹中，包含了多个例程。每个程序的说明如下，其中，具体说明和使用方法请参考程序内注释：

1. EXE\_Basic.mlx：包含了坐标变换矩阵，刚体位置变换，齐次坐标变换等相关知识与演示代码。
2. EXE\_kinematics.mlx：机器人运动学求解代码与部分公式推导。包括D-H法构造连杆，用D-H法求解运动学，逆运动学，速度运动学求解。
3. EXE\_DH.mlx：再次对针对利用D-H法则分析运动学的方法进行了说明。其中涵盖了多种不同类型的机器人，并可以通过设置关节角度对机器人末端姿态进行可视化。
4. DEMO\_Numerical\_IK.mlx：描述了用数值法求逆运动学的代码。
5. DEMO\_Dynamics\_LE.mlx：拉格朗日法求解动力学的公式推导与具体机器人相关例程。
6. DEMO\_Dynamics\_NE.mlx：牛顿欧拉法求解动力学的公式推导与具体机器人相关例程。

注：以上代码均需要安装Robotics Toolbox。