

示例5——机械臂轨迹规划

机器人端（SSH登录）：

1、启动机械臂

```
roslaunch pxpincher_launch pxp.launch
```

计算机端：

2、启动仿真界面（PC端）

```
roslaunch pxpincher_launch pxp_rviz.launch
```

机器人端（SSH登录）：

3、轨迹规划示教

```
roslaunch pxpincher_lib teach
```