

说明

`prismatic` 表明此关节具备的功能就是平移，两个 `link` 通过一个 `joint` 连接后，两个 `link` 就具备平移的功能了。

基本配置

```
1 <joint name="joint0" type="prismatic">
2   <origin xyz="0 0 1" rpy="0 0 0"/>
3   <axis xyz="1 0 0"/>
4   <parent link="base_link"/>
5   <child link="link1"/>
6
7   <limit effort="30" velocity="1.0" lower="-10" upper="10" />
8 </joint>
```

!!!tip

`prismatic` 表明是可以平滑移动的关节。

```
1 `axis` 表达了沿着哪个轴进行平移。
2
3 `origin` 指的是旋转关节以 `parent` 所在坐标系的相对位置。
4
5 `limit` 限制滑动的最大和最小距离
```