

说明

`fixed` 表明此关节仅仅具备连接功能。两个 `link` 通过一个 `joint` 连接后，两个 `link` 就像涂了胶水一样，固定到一起了。

配置

```
1  <?xml version="1.0"?>
2  <robot name="mybox">
3      <material name="red">
4          <color rgba="1.0 0 0 1.0"/>
5      </material>
6      <material name="green">
7          <color rgba="0 1.0 0 1.0"/>
8      </material>
9
10     <link name="base_link">
11         <visual>
12             <geometry>
13                 <box size="0.1 0.2 1"/>
14             </geometry>
15             <material name="red"/>
16         </visual>
17     </link>
18     <link name="link1">
19         <visual>
20             <geometry>
21                 <box size="0.1 0.2 1"/>
22             </geometry>
23             <material name="green"/>
24         </visual>
25     </link>
26
27     <joint name="joint0" type="fixed">
28         <origin xyz="0 0 1" rpy="0 0 0" />
29         <parent link="base_link"/>
30         <child link="link1"/>
31     </joint>
32 </robot>
```