

UNIVERSAL ROBOTS

Sin等三角函数的实现

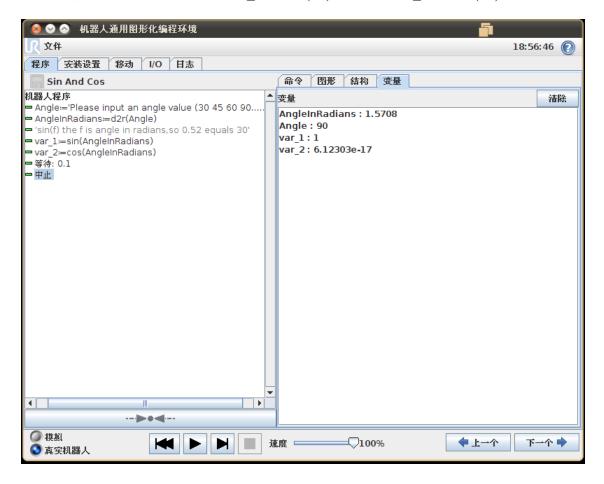
编辑: 陶海

机器人软件适用版本: Polyscope v1.3 及以上

适用机器人: UR3、UR5、UR10

编辑时间: 2015/6/1

Sin 和 Cos 函数只支持弧度值的输入,可以使用官方的 d2r 函数将角度转换成弧度之后输入给 Sin,例如下面 var_1 是 $\sin(90) = 1$,而 var_2 是 $\cos(90) = 0$



1