

如何运动机器人

作者：朱超

机器人软件适用版本：所有

编辑时间：2015/4/19

当 choose=1 时，机器人沿着基座坐标系 Y 轴正向移动 100mm

当 choose=2 时，机器人绕着基座坐标系 Y 轴正向旋转 1rad

当 choose=3 时，机器人沿着工具坐标系 Y 轴正向移动 100mm

当 choose=4 时，机器人绕着工具坐标系 Y 轴正向旋转 1rad

