

## Move 菜单的每个按钮解释

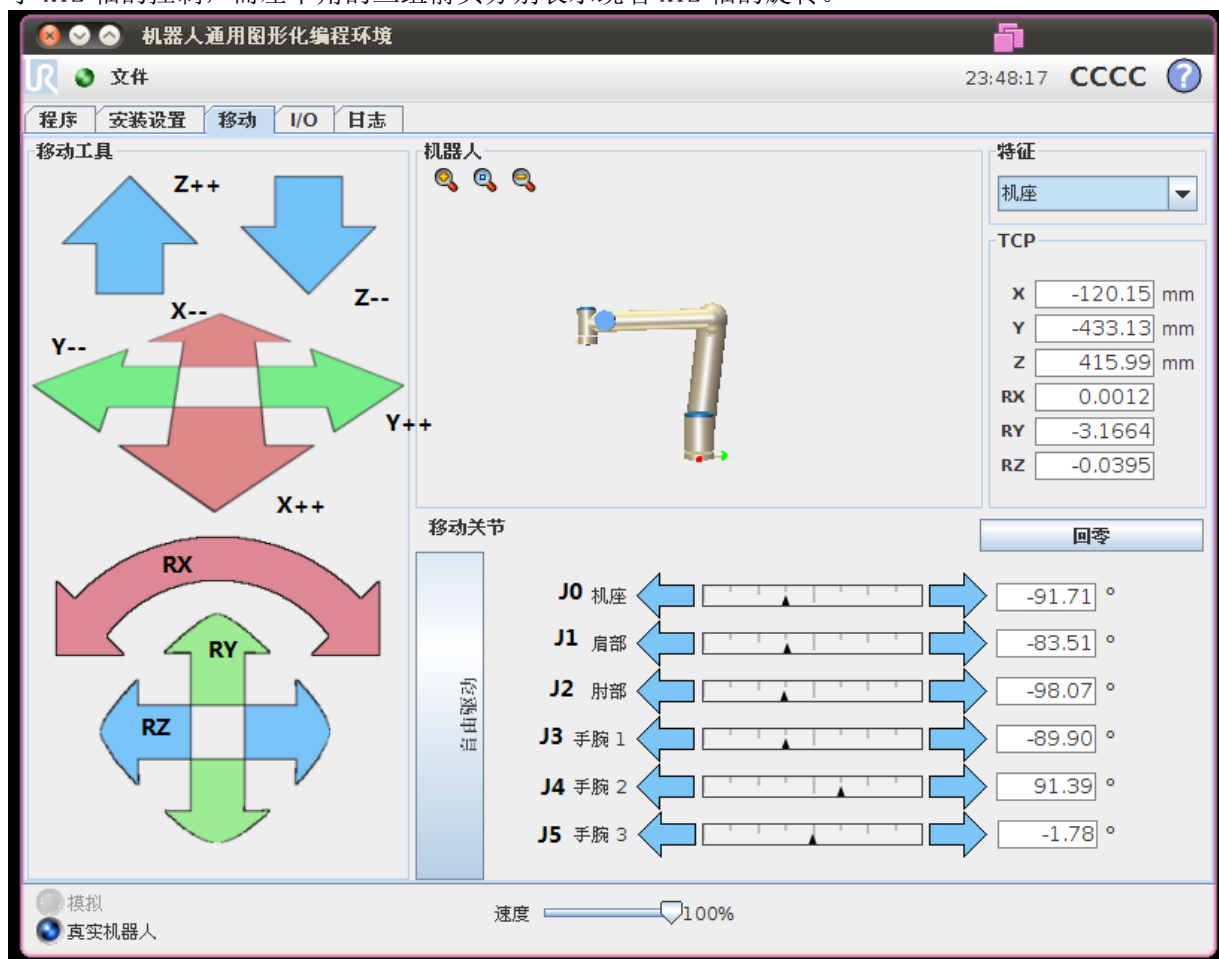
编辑：陶海

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

最常用的是下图所示的 TCP 的直线运动和 J0-J5 的关节点动，注意红色绿色和蓝色分别表示了 XYZ 轴的控制，而左下角的三组箭头分别表示绕着 XYZ 轴的旋转。



切换特征之后可以让这些按钮在新的特征坐标系下运动，比如切换到工具坐标系，则所有XYZ的平移都是相对于TCP的了。

