**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

