

```
1  # Simple UR script
2  def robo():
3      movej([0, 0, 0, 0, 0, 0])
4
5      movej([d2r(0), d2r(-90), d2r(0), d2r(-90), d2r(0), d2r(0)])
6
7      p0 = [d2r(90), d2r(-90), d2r(0), d2r(-90), d2r(0), d2r(0)]
8      movej(p0)
9
10     # pose
11     p1 = p[0.200, -0.300, 0.300, 0.5, 0.0, -0.3]
12     movej(p1)
13
14     delta = p[0.0, 0.0, 0.100, 0.0, 0.0, 0.0]
15
16     p2 = pose_add(p1, delta)
17     movel(p2)
18
19     p3 = pose_trans(p2, delta)
20     movel(p3)
21 end
22
23 robo()
```