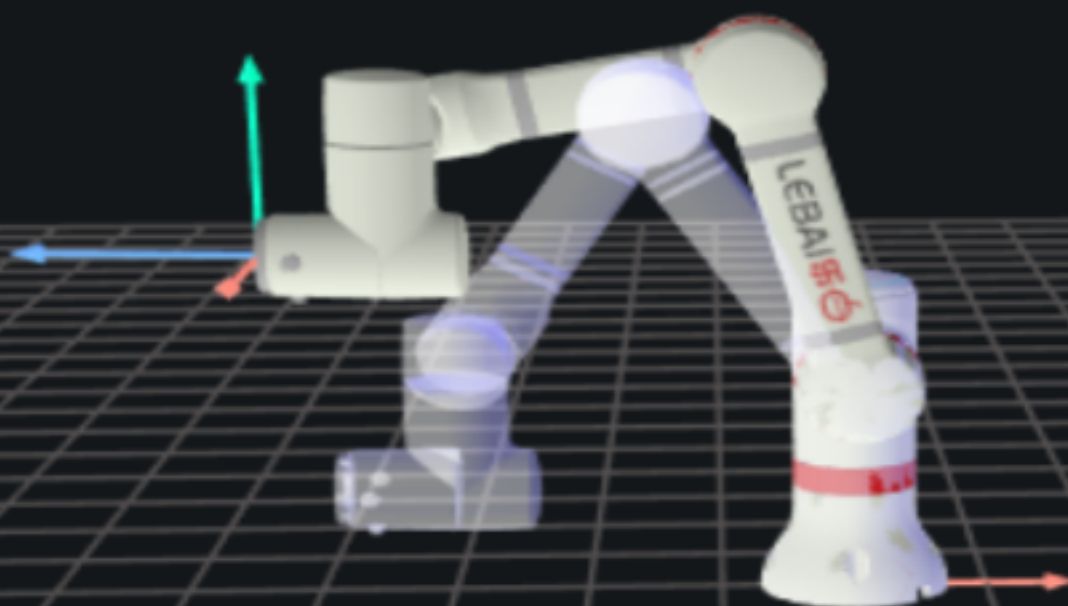


坐标空间 关节空间

实际位置



移动至目标位置



急停  
ESTOP