

< 恢复位置

完成

坐标空间 关节空间

实际位置

关节1

0°

关节2

-56°

关节3

100°

关节4

-43°

关节5

90°

关节6

0°

移动至目标位置

关节1 关节2 关节3 关节4 关节5 关节6



急停
ESTOP