文件夹和程序介绍

1. CAD\_Model文件夹:

主要包含六轴机械臂的SLDPRT文件，可在SolidWorks中打开，以及六轴机械臂的尺寸图。

2. ROCR6II\_URDF\_file文件夹：

在SolidWorks中生成的六轴机械臂URDF文件夹，该文件夹不可擅自更改。

3. URDFtoSimscape.m 脚本：

运行URDFtoSimscape.m可生成六轴机械臂的Simscape物理模型。

4. ROCR6II\_URDF\_file.slx模型：

该模型为上述URDFtoSimscape.m 脚本运行得到的，在里面加入了六轴机械臂关节角度为30°的末端位姿的正逆解仿真。

5. ROCR6II\_URDF\_file\_915.slx模型：

该模型为六轴机械臂带步进电机驱动的Simscape 模型，可进行正逆解仿真。

5. Modifiedfine\_Upright.m算法：

机器人工具箱机器人姿态验证。