**工程全部文件：**

robot.h：定义机器人抽象类**Robot**

irb5500.h：定义ABB IRB5500机器人类**IRB5500**，继承于Robot类

irb5400.h：定义ABB IRB5400机器人类**IRB5400**，继承于IRB5500类

p250ib.h：定义FANUC P250IB机器人类**P250IB**，继承于Robot类

p250ia.h：继承P250IA机器人（DH参数、限位参数、逆解偏移距离）

point.h：定义点（轨迹点、密集点、点云）类**Point\_p**

station.h：定义工作站类**Station**

process\_data.h：定义对轨迹点坐标系转换、插值、采样等函数

trajectory\_planning.h：定义运动节拍计算相关函数

dynamic\_simulation.h：定义带外部轴运动节拍计算相关函数

utility.h：定义了一些实用函数

fangzhen.h：主模块，定义UI控件，各控件功能函数，全部定义在**fangzhen**类