

## 实验 1 作业

使用 Matlab 的 Robotics Toolbox，对 PUMA560 机器人进行正运动学和逆运动学仿真实验分析：

（1）在笛卡尔坐标系中进行轨迹规划，对正运动学进行仿真实验分析；

（2）在关节坐标系中进行轨迹规划，对逆运动学进行仿真实验分析。