

UR10 Robot Arm

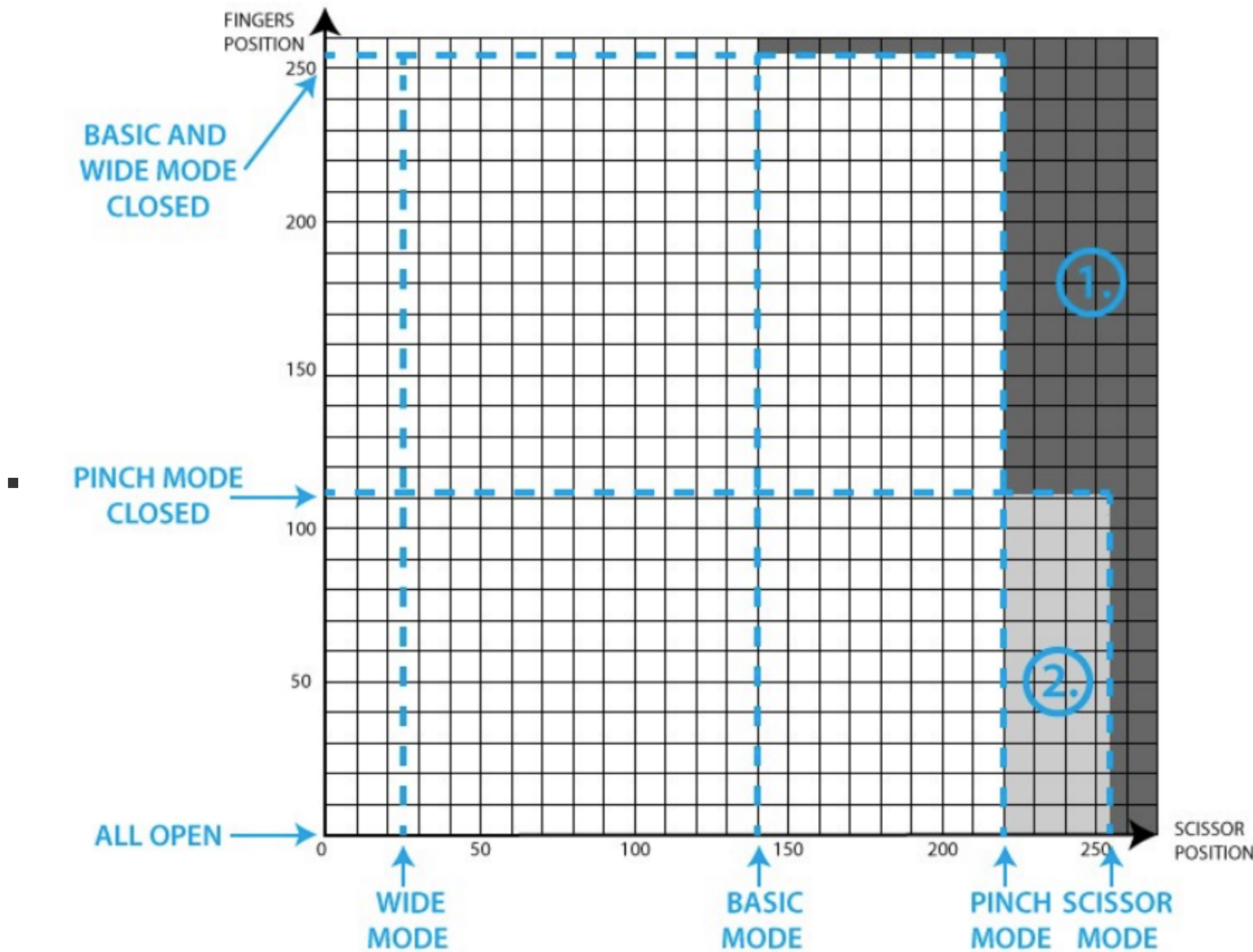
全部展開

回到頂部

移至底部

UR10 Robot Arm

- tcp: gripper tool center point
- Robot 的 tcp 用 pose 來做移動: 以 m3d.Transform 表示，單位為公尺 (m)
 - move1 : tcp 直線平移到想到的 pose ← 一般用這個
 - movej : tcp 可能弧線移到想到的 pose
- 控制 gripper
 - 張合範圍: 0~255 (255 → 0 cm)



- rotate: 旋轉 tcp 座標系 z (rotate_zt)

```
1 cur_tcp = self.get_pose()
2 cur_tcp.orient.rotate_zt(np.deg2rad(degree))
3 self.set_pose(cur_tcp, acc=acc, vel=vel)
```

- rotate_zb 以 tcp 座標系 z 旋轉