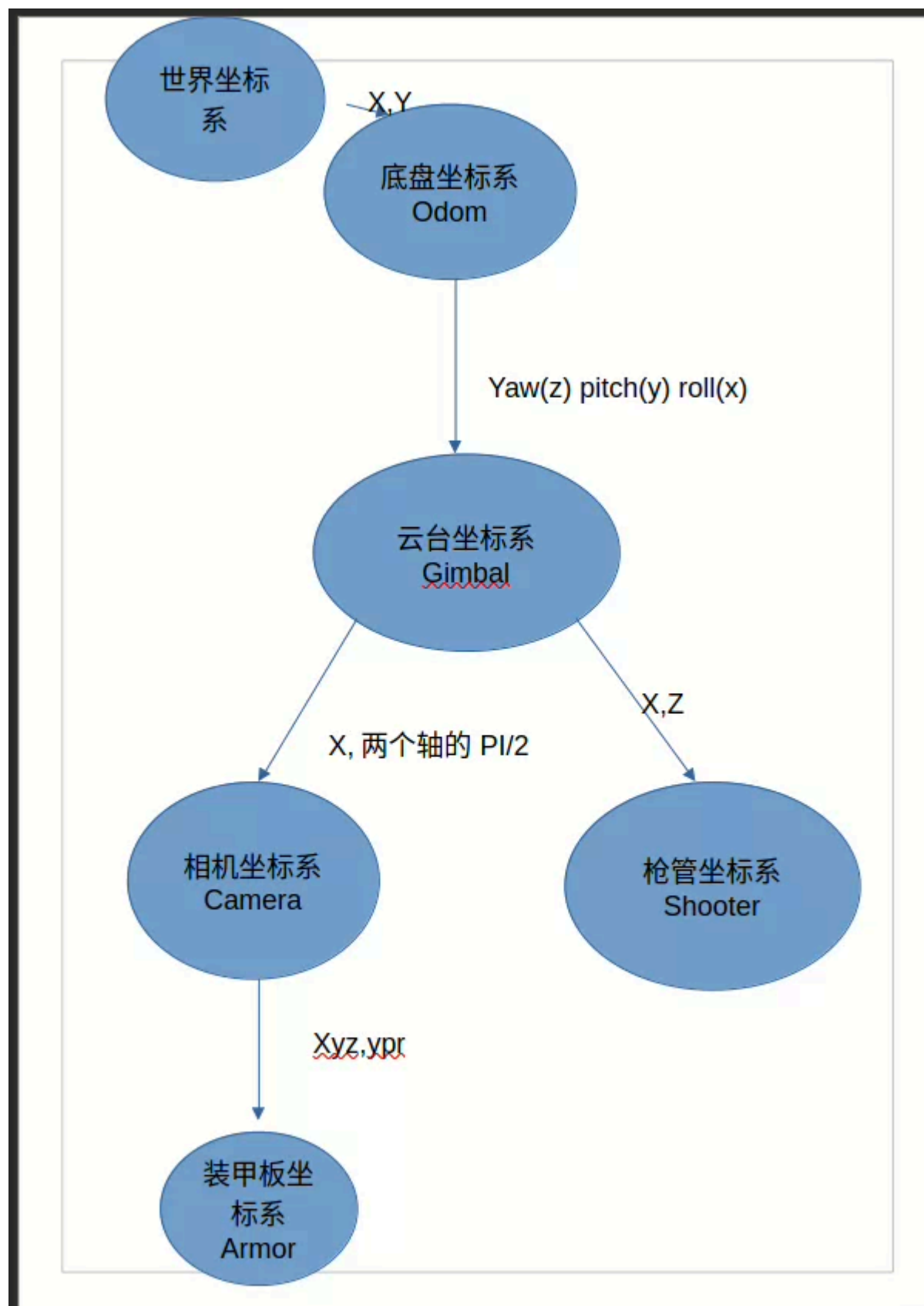


作业三指导



把Camera 系下获取的位姿 X, Y, Z, Yaw, Pitch, Roll, 转到指定的目标坐标系。

考核前将给定坐标系间的转换关系。

输入：

第一行输入六个浮点数，分别表示 **X, Y, Z, Yaw, Pitch, Roll**;

第二行输入一个字符串，表示目标坐标系。

输出：

一行，目标坐标系下的位姿，按照 **X, Y, Z, Yaw, Pitch, Roll** 的顺序输出，保留 2 位小数。

注意输入输出单位均为米和弧度。

样例输入

```
1 2 3 0.1 0.2 0.3
transform to /Gimbal
```

样例输出

```
1.20 2.00 3.00 0.10 0.20 0.30
```

样例解读

样例假设 **Camera** 系相对 **Gimbal** 系的变换关系为 **x** 方向上前推 **0.2m**。