% 轨迹规划中，首先建立机器人模型，6R机器人模型，名称Six\_Link。

L1 = Link([0 0 0 0], 'modified');

L2 = Link([0 0.138+0.024 0 -pi/2], 'modified');

L3 = Link([0 -0.127-0.024 0.420 0], 'modified');

L4 = Link([0 0.114+0.021 0.375 0], 'modified');

L5 = Link([0 0.114+0.021 0 -pi/2], 'modified');

L6 = Link([0 0.090+0.021 0 pi/2], 'modified');

Six\_Link = SerialLink([L1,L2,L3,L4,L5,L6]);

Six\_Link.display();

正运动学

Six\_Link.fkine()

逆运动学

Six\_Link.ikine()

雅可比矩阵

Six\_Link.jacobn()

轨迹规划

1. 关节空间

[q,qd,qdd] = jtraj(q0,qf,m);

已知初始与中止关节角度，利用五次多项式规划(m为迭代次数)

1. 笛卡尔空间

%利用ctraj在笛卡尔空间规划轨迹。

Tc = ctraj(T0,Tf,step);

已知初始及终止末端位姿







