theta=[0 0 -pi/2 pi/2 pi/2 0]; T=robot.fkine(theta)

%计算机器人正运动学，括号内为theta值

T1=transl(0.4,0.2,0)\*trotx(pi);

T2=transl(0.4,0.2,0)\*trotx(pi/2);

robot.plot(theta);%显示机器人图像，括号内为theta值

robot.plot([0 0 0 0 0 0]);

q1=robot.fkine([0 0 -pi/2 pi/2 pi/2 0]);%计算机器人正运动学

q7=robot.fkine([0 0 0 0 0 0]);

q2=(robot.ikine(T1)\*180)/pi;%计算机器人逆运动学，关节坐标向量 q3=(robot.ikine(T2)\*180)/pi;%计算机器人逆运动学，关节坐标向量

T25=robot.A([2 3 4 5],theta);%计算变换矩阵T25

T25=robot.A([2:5],theta);

cchain=robot.trchain;%转换为基本变换序列

q=robot.ikine(q1);%逆运动学 %

q5=robot.ikine6s(q1,'ru');%逆运动学

j0=robot.jacob0(q);%雅可比矩阵