

Lista 2

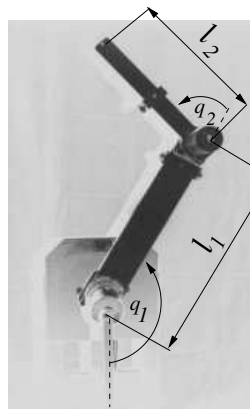
Kinematyka i kinematyka odwrotna manipulatora

1. Dla manipulatora Denso VS 650 obliczyć kinematykę, wyznaczyć kinematykę we współrzędnych. Porównać z kinematyką manipulatora PUMA.
2. Dla poniższych manipulatorów zaproponować opis manipulatora w notacji Denavita-Hartenberga a następnie wyznaczyć kinematykę, wybrać współrzędne zewnętrzne
 - dwuwahadło
 - trójwahadło
 - manipulator RTR
 - IRB-2400
3. Dla wymienionych powyżej manipulatorów wyznaczyć kinematykę odwrotną przy pomocy wybranej metody

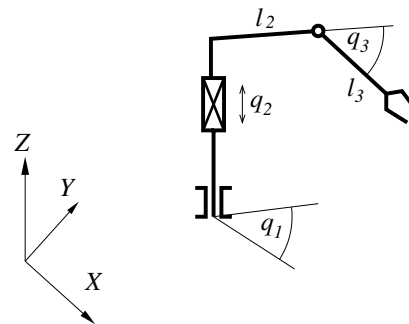
⁰Zdjęcie VS 650 pochodzi z materiałów firmy Denso, natomiast zdjęcie i dane manipulatora IRb-2400 z materiałów ABB



(a) VS 650



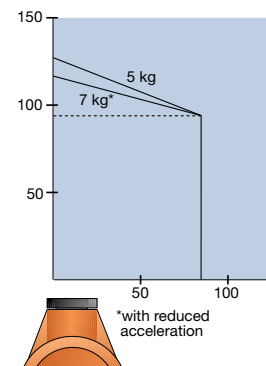
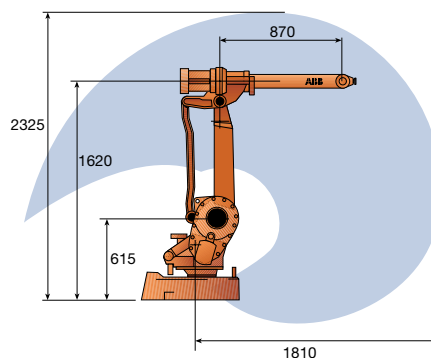
(b) Dwuwahadło



(c) Manipulator RTR

WORKING RANGE AND LOAD DIAGRAM

IRB 2400L



(d) IRb-2400