

Lista 3

Jakobian manipulatora, konfiguracje osobliwe

Dla manipulatorów z listy 2 oraz zaprezentowanych na wykładzie

1. podwójne wahadło,
2. potrójne wahadło,
3. SCARA,
4. RTR,
5. IRB-2400
6. PUMA 560,

korzystając z wyznaczonych równań kinematyki

- wybrać współrzędne zewnętrzne,
- wyznaczyć jacobian,
- wyznaczyć konfiguracje osobliwe oraz podać ich interpretację.