

gr. X

Podstawy robotyki

przykładowe zadanie

Dla przedstawionego manipulatora:

1. Wybrać i narysować układy współrzędnych (1p.)
2. Podać parametry Denavita-Hartenberga (2p.)
3. Obliczyć kinematykę prostą manipulatora (4p.)
4. Znaleźć kinematykę odwrotną (dla wybranych wsp. zewnętrznych) (2p.)
5. Wyznaczyć konfiguracje osobliwe (2p.)
6. Zdefiniować dynamikę manipulatora przy założeniu, że na końcu efektora umieszczona jest masa m (pozostałe elementy manipulatora są nieważkie) (3p.)

