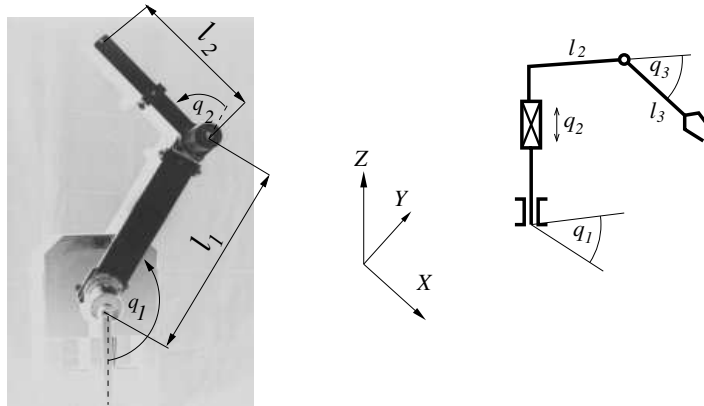


Lista 2

Kinematyka i kinematyka odwrotna manipulatora

1. Dla manipulatora typu PUMA-560 przedstawionych na wykładzie obliczyć kinematykę, wyznaczyć kinematykę we współrzędnych.
2. Dla poniższych manipulatorów zaproponować opis manipulatora w notacji Denavita-Hartenberga a następnie wyznaczyć kinematykę, wybrać współrzędne zewnętrzne

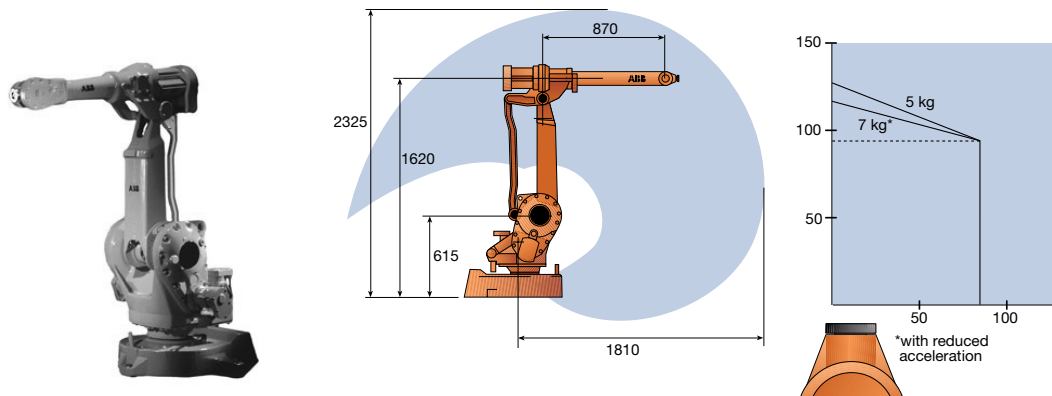
- dwuwahadło
- trójwahadło
- manipulator RTR



- IRB-2400¹

WORKING RANGE AND LOAD DIAGRAM

IRB 2400L



3. Dla wymienionych powyżej manipulatorów wyznaczyć kinematykę odwrotną przy pomocy wybranej metody

¹zdjęcie i dane na podstawie materiałów ABB