空间机器人：建模、规划与控制（P81）

D-H参数表:

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 连杆i | θ/° | α/° | a/m | d/m |
| 1 | 0 | -90 | 0 | d1 |
| 2 | -90 | 0 | a2 | 0 |
| 3 | 0 | -90 | 0 | 0 |
| 4 | 0 | 90 | 0 | d4 |
| 5 | 0 | -90 | 0 | 0 |
| 6 | 0 | 0 | 0 | d6 |

a2

d6

d4

d1

z1

y1

x1

x6

y6

y5

z2

y4(z5)

x4(x5)

y3

y2(z3)

x2(x3)

1. zi-1和zi不平行不相交，取公垂线方向为x轴，方向为i-1轴指向i轴，共垂线与zi轴的交点定为坐标系{i}的原点
2. zi-1和zi平行，公垂线无数条，取与前一条公垂线共线的为x轴，方向为i-1轴指向i轴，共垂线与zi轴的交点定为坐标系{i}的原点
3. zi-1和zi相交，取zi-1和zi向量积的方向为xi轴，zi-1和zi的交点作为坐标系的{i}原点

z6

z4

x0

y0

z0