

Control in Robotic Project

Arman Gholibeikian

July 12, 2023

$$\begin{pmatrix} -\cos(q_6) (\sin(q_1) \sin(q_5) - \cos(q_1) \cos(q_2) \cos(q_3) \cos(q_4) \cos(q_5) + \cos(q_1) \cos(q_2) \cos(q_5) \sin(q_3) \sin(q_4)) \\ -\cos(q_6) (\cos(q_2) \cos(q_5) \sin(q_1) \sin(q_3) \sin(q_4) - \cos(q_2) \cos(q_3) \cos(q_4) \cos(q_5) \sin(q_1) - \cos(q_1) \sin(q_2) \cos(q_3) \cos(q_4) \cos(q_5)) \\ 0.5000 \sin(q_2 + q_3 + q_4 + q_6) - 0.5000 \sin(q_1 + q_2 + q_3 + q_4 + q_5 + q_6) \end{pmatrix} \quad (1)$$