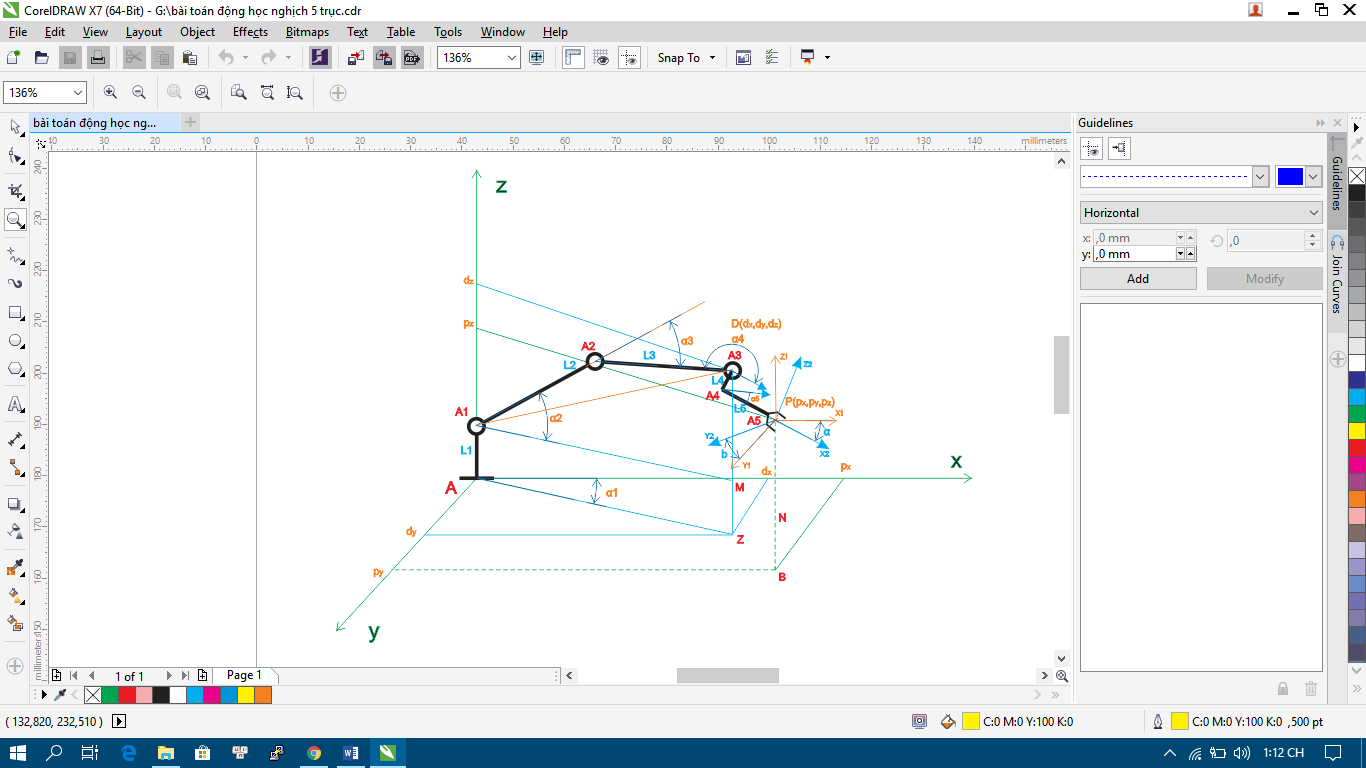
***Tính toán động học nghịch bằng phương pháp hình học – Nguyễn Đỗ Quốc Anh – 2018***



Tính tọa độ điểm D:

Tính góc :

Tính góc :

Tính góc :

Tính góc :

Tính góc :

)

Tính vận tốc di chuyển của từng trục khi biết trước vận tốc:

Trong không gian có 2 điểm A(x,y,z) và B(x’,y’,z’)

Cần di chuyển theo đường thẳng AB

Ta có |AB| =

Ta có vận tốc di chuyển theo phương AB là S

Số lần cập nhập vận tốc theo từng trục là AB/S = k

Từ đó ta có tốc độ di chuyển của từng trục là:

Sx =

Sy =

Sz =

Từ đó cập nhập giúp cho tay gắp của robot di chuyển theo đường thẳng

THAM KHẢO

Krzysztof Tokarz, Slawosz Kieltyka, Geometric approach to inverse kinematics for arm manipulator (2010)