

# 目录

1 任务一：三自由度机械臂的解析解逆解算法 .....	1
1.1 运行例程和分析代码 .....	1
1.2 书写汉字 .....	2
1.3 基座偏移求解逆解 .....	2
2 任务二：三自由度机械臂数值解逆解算法 .....	3
2.1 解法的流程图 .....	3
2.2 期望位置对应的关节角 .....	3
2.3 不同的学习率的求解速度和求解过程 .....	4
2.4 超出工作空间的期望位置 .....	5
2.5 对比解析解算法和数值解算法的计算速度 .....	6
3 任务三：机械臂末端微分运动 .....	6
3.1 微分运动的动作流程 .....	6
3.2 微分运动截图 .....	7
3.3 绘制圆圈的运动仿真 .....	9
3.4 误差及误差来源 .....	11
4 附加任务：IRB2600 .....	11
4.1 <b>IRB2600</b> 微分运动验证仿真 .....	11
4.2 不同期望位姿的 IRB2600 数值逆解迭代过程 .....	12
5 心得体会 .....	13