

# 目录

1 任务一：例程 Mov_Frame_Lnya.m .....	1
1.1 运行例程 .....	1
1.2 流程图及对应齐次变换矩阵 .....	1
2 任务二：IRB2600 正运动学建模及仿真 .....	2
2.1 分析用户手册 .....	2
2.1.1 IRB2600 的基本性能指标 .....	2
2.1.2 关节构型和连杆尺寸等关键参数 .....	3
2.2 用 DH 法进行正运动学建模 .....	4
2.3 IRB2600 正运动学仿真 .....	6
3 任务三：IRB2600 工作空间分析 .....	7
4 附加任务一：位置向量的解析表达式 .....	9
5 附加任务二 .....	10
5.1 天舟转位 .....	10
5.1 飞行轨道 .....	11
6 心得体会 .....	12