



Link	θ	α	a_i	d_i
1	θ_1	$-\frac{\pi}{2}$	0	L_1
2	$\theta_2 - \frac{\pi}{2}$	0	L_2	0
3	θ_3	$\frac{\pi}{2}$	L_3	0
4	θ_4	$-\frac{\pi}{2}$	L_4	0
5	$\theta_5 - \frac{\pi}{2}$	$-\frac{\pi}{2}$	0	0
6	θ_6	0	0	$L_5 + L_6$

Rev:	Tegningsnummer:	Dato:	Konstruktør:	Ark	Beskrivelse:
A	01-TEK4030-6DOF-0307	03.07.18	Eirik Kvalheim	1 av 1	DH Parametere