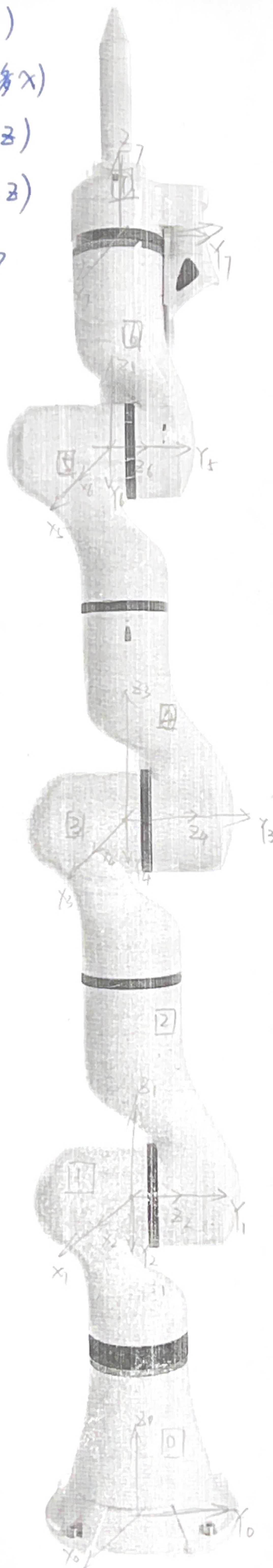


- ① 绕 X_{i-1} 轴将 Z_{i-1} 与 Z_i 平行 (旋转 X)
- ② 沿 X_{i-1} 轴平移使 O_{i-1} 与 O_i 共线 (平移 X)
- ③ 绕 Z_i 轴使 X_{i-1} 与 X_i 平行 (旋转 Z)
- ④ 沿 Z_i 轴平移使 O_{i-1} 与 O_i 重合 (平移 Z)

改进 DH 参数认为驱动关节在连杆的始端

改进 DH 参数如下:

	a	α	d	θ
0-1	0	0	341.5	0
1-2	0	$-\frac{\pi}{2}$	0	0
2-3	0	$\frac{\pi}{2}$	394.0	0
3-4	0	$-\frac{\pi}{2}$	0	0
4-5	0	$\frac{\pi}{2}$	366.0	0
5-6	0	$-\frac{\pi}{2}$	0	0
6-7	0	$\frac{\pi}{2}$	250.3	0



⑦

⑥

⑤

④

③

②

①

Standard

① 将轴 Z_{i-1} 与 Z_i 平行 (旋转 Z)

② 沿 Z_{i-1} 将 O_{i-1} 与 O_i 重合 (平移 Z)

③ 旋转 X_{i-1} 使 Z_{i-1} 与 Z_i 平行 (旋转 X)

④ 沿 X_{i-1} 使 O_{i-1} 与 O_i 重合 (平移 X)

标准DH参数认为驱动关节在连杆的末端

标准DH参数如下:

a	α	d	θ	
0	$-\frac{\pi}{2}$	341.5	0	1
0	$\frac{\pi}{2}$	0	0	2
0	$-\frac{\pi}{2}$	394.0	0	3
0	$\frac{\pi}{2}$	0	0	4
0	$-\frac{\pi}{2}$	366.0	0	5
0	$\frac{\pi}{2}$	0	0	6
0	0	250.3	0	7

