

	$\alpha$	$d$	$\alpha$	$\theta$
1	0,15	0,525	$-\frac{\pi}{2}$	$q_1$
2	0,79	0	0	$q_2$
3	0,15	0	$-\frac{\pi}{2}$	$q_3$
4	0	0,835	$\frac{\pi}{2}$	$q_4$
5	0	0	$-\frac{\pi}{2}$	$q_5$
6	0	0,1	0	$q_6$

$\Rightarrow$

	$\alpha$	$d$	$\alpha$	$\theta$
J1	0	0	0	$q_1$
J2	0,15	0,525	$-\frac{\pi}{2}$	$q_2$
J3	0,79	0	0	$q_3$
J4	0,15	0	$-\frac{\pi}{2}$	$q_4$
J5	0	0,835	$\frac{\pi}{2}$	$q_5$
J6	0	0	$-\frac{\pi}{2}$	$q_6$
F	0	0,1	0	/

