

# 机器人学-操作机器人

## 作业 1

如图所示的 Stanford 机械臂，其中  $d_2 = 0.1\text{m}$ ，请

- (1) 建立该机械臂的连杆坐标系，并给出 D-H 参数。
- (2) 建立该机械臂的正运动学方程，并求出其固定角表示。
- (3) 求出该机械臂的逆运动学解。

