|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 连杆 |  |  |  |  | 变量范围 |
| 1 | （0） | 0 | 0 | 0.6 |  |
| 2 | （0） | 90° | 0 | 0 |  |
| 3 | （0） | 0 | 0.6 | 0 |  |
| 4 | （-90°） | 90° | 0 | -0.2 |  |
| 5 | （0） | -90° | 0 | 0.68 |  |



 

 

 

 

 

 









已知四个矢量、、、，求关节位置、、、、



=

=>



根据(2,3)和(2,4)的数值关系，





代入(2,4)得





根据(2,1)和(2,2)





前提是，若，机械臂处于奇异形位。

根据(1,3)和(3,3)





代入(1,4)





则

