

© 2017 г. А.О. Ключин<sup>1</sup> (aoklyunin@gmail.com)

А. А. Пыркин<sup>1</sup>, д-р. техн. наук (a.pyrkin@gmail.com)

(<sup>1</sup>Университет ИТМО)

## ОЦЕНИВАНИЕ ПАРАМЕТРОВ РОБОТА-МАНИПУЛЯТОРА KUKA YOUNOT<sup>1)</sup>

Предложен новый алгоритм оценивания параметров механических параметров динамической модели робота.

### 1. Введение

Здесь надо что-то написать, но я пока не придумал, что.

### 2. Тест

---

<sup>1)</sup>

0	0	0	0	0
0	0	0	0	0
0	0	0	0	0
0	0	0	0	0
0	0	0	0	0
0	0	0	0	0
0	0	0	0	0
0	$f(\alpha_1, \alpha_2, q_2)$	0	0	0
0	$f(\alpha_1, \alpha_2, q_2)$	0	0	0
0	$f(A_2, \alpha_2, q_2)$	0	0	0
0	0	$f(\alpha_1, \alpha_2, q_1, q_2)$	0	0
0	$f(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, q_2, q_3)$	$f(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, q_2, q_3)$	0	0
0	$f(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, q_2, q_3)$	$f(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, q_2, q_3)$	0	0
0	$f(A_2, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, D_3, q_2, q_3)$	$f(A_3, \alpha_1, \alpha_2)$	0	0
0	0	$f(A_3, A_4 D_4, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, q_2, q_3, q_4)$	$f(A_4, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, q_2, q_3, q_4)$	0